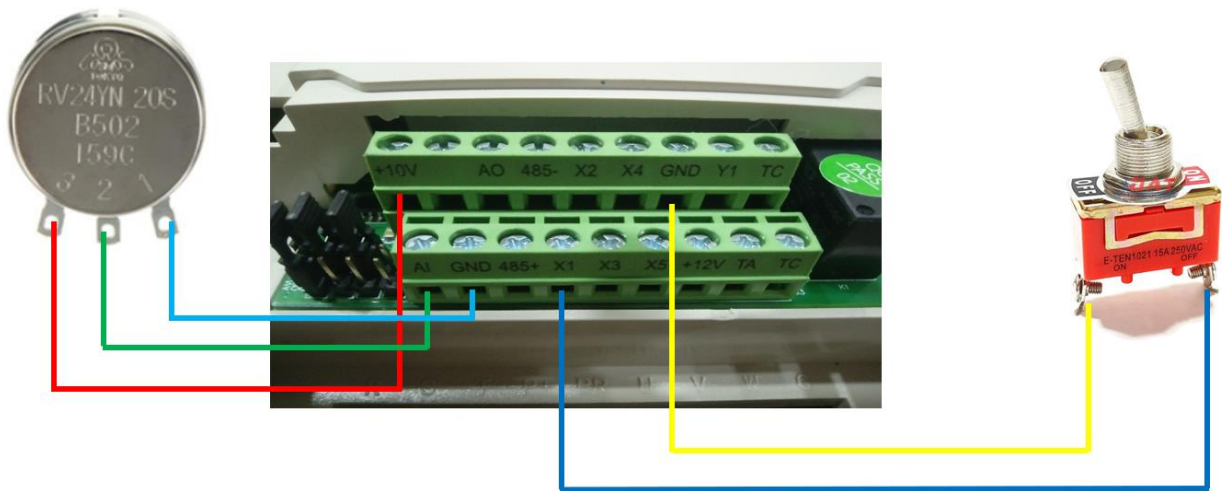


HƯỚNG DẪN ĐẦU VÀ CÀI ĐẶT THÔNG SỐ CHO CÁC CHẾ ĐỘ ĐIỀU KHIỂN DÒNG AM3

1. Chế độ công tắc ngoài + chiếc áp ngoài

➤ Cách đấu dây



- Đấu chân biến trở:

- + Chân số **3** đấu vào chân **+10V** trên domino biến tần

- + Chân số **2** đấu vào chân **AI** trên domino biến tần

- + Chân số **1** đấu vào chân **GND** trên domino biến tần

- Đấu chân công tắc:

- + 1 chân công tắc đấu vào chân **X1** trên domino biến tần

- + Chân còn lại của công tắc đấu vào chân **GND** trên domino biến tần

➤ Cài đặt thông số

F0-02 = 1 : cài công tắc ngoài

F0-03 = 3 : cài điều chỉnh tốc độ bằng biến trở (volume)

F0-04= 50.00Hz : cài tần số

F0-05= 50.00Hz : cài giới hạn tần số trên cho biến trở

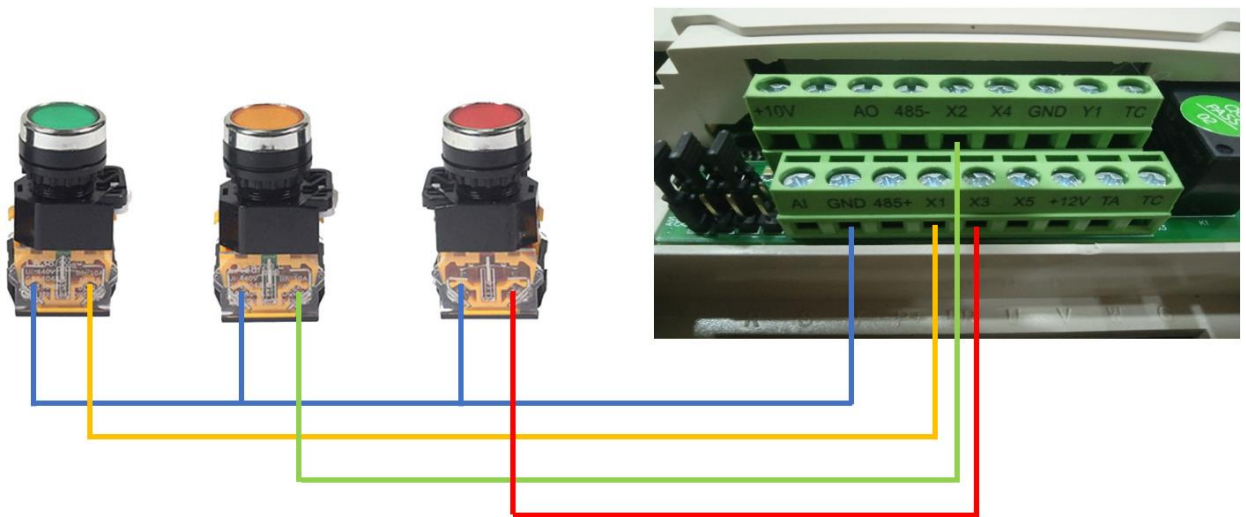
F0-10 = 7.5s : cài thời gian tăng tốc động cơ

F0-11 = 7.5s : cài thời gian giảm tốc động cơ

- ❖ Trong quá trình cài đặt thông số, nếu điều chỉnh sai nhiều thông số, cài đặt thông số **F8.03=1** để khôi phục về mặc định.

2. Chế độ chạy 3 dây (3 wire mode)

➤ Cách đấu dây



- Đấu chân nút nhấn chạy thuận (dùng tiếp điểm thường hở **NO**, bên có chấu **xanh lá**) :
 - + 1 chân công tắc đấu vào chân **X1** trên domino biến tần
 - + Chân còn lại của công tắc đấu vào chân **GND** trên domino biến tần
- Đấu chân nút nhấn chạy ngược (dùng tiếp điểm thường đóng **NC**, bên có chấu **xanh lá**) :
 - + 1 chân công tắc đấu vào chân **X2** trên domino biến tần
 - + Chân còn lại của công tắc đấu vào chân **GND** trên domino biến tần

- Đấu chân nút nhấn chạy thuận (dùng tiếp điểm thường hở **NC**, bên có chấu **màu đỏ**) :
 - + 1 chân công tắc đấu vào chân **X3** trên domino biến tần
 - + Chân còn lại của công tắc đấu vào chân **GND** Trên domino biến tần

➤ Cài đặt thông số

F0-02 = 1 : cài công tắc ngoài

F0-04 = 50.00Hz : cài tần số tối đa cho biến tần

F0-05= 50.00Hz : cài giới hạn tần số trên cho biến trở

F0=10= 7,5s : cài thời gian tăng tốc động cơ

F0-11= 7,5s : cài thời gian giảm tốc động cơ

F2-13=3 : chạy thuận

F2-14=4 : chạy nghịch

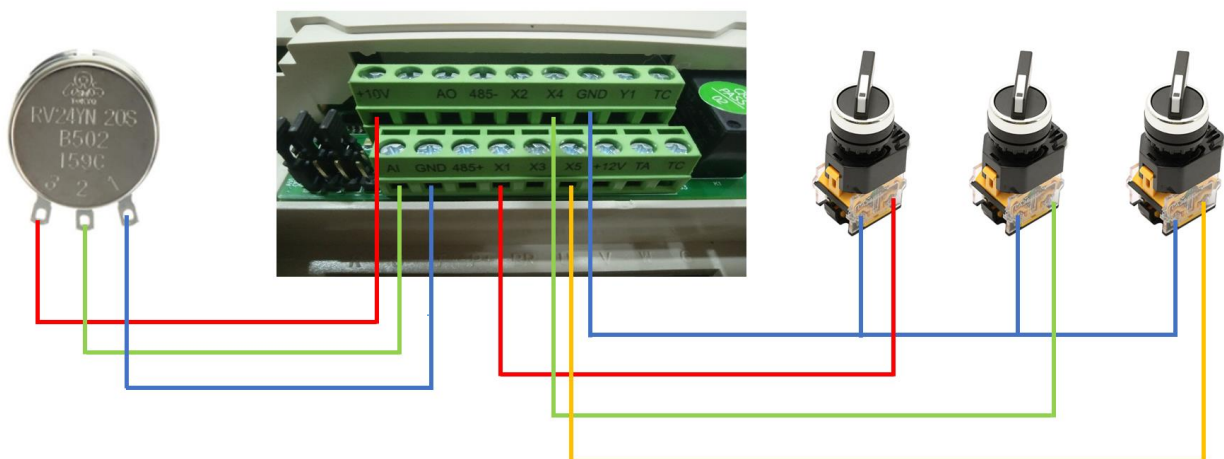
F2-15=5 : điều khiển 3 dây

F2-18=2 : cài chức năng 3 dây mode 1

- ❖ Trong quá trình cài đặt thông số, nếu điều chỉnh sai nhiều thông số, cài đặt thông số **F8.03=1** để khôi phục về mặc định.

3. Chế độ chạy đa cấp tốc độ

➤ Cách đấu dây



- Đấu chân công tắc cấp quyền chạy (dùng tiếp điểm thường hở **NO**, bên có chấu **xanh lá**) :
 - + 1 chân công tắc đấu vào chân **X1** trên domino biến tần
 - + Chân còn lại của công tắc đấu vào chân **GND** trên domino biến tần
- Đấu chân công tắc cho cấp thứ 2 (dùng tiếp điểm thường hở **NO**, bên có chấu **xanh lá**) :
 - + 1 chân công tắc đấu vào chân **X4** trên domino biến tần
 - + Chân còn lại của công tắc đấu vào chân **GND** trên domino biến tần
- Đấu chân công tắc cho cấp thứ 3 (dùng tiếp điểm thường hở **NO**, bên có chấu **xanh lá**) :
 - + 1 chân công tắc đấu vào chân **X5** trên domino biến tần
 - + Chân còn lại của công tắc đấu vào chân **GND** trên domino biến tần
- Đấu chân biến trở:
 - + Chân số **3** đấu vào chân **+10V** trên domino biến tần
 - + Chân số **2** đấu vào chân **AI** trên domino biến tần
 - + Chân số **1** đấu vào chân **GND** trên domino biến tần

➤ Cài đặt thông số

F0-02 = 1 : cài công tắc ngoài

F0-03 = 4 : chạy đa cấp

F0-04 = 50.00Hz : cài tần số tối đa cho biến tần

F0-05 = 50.00Hz : cài giới hạn tần số trên cho biến trở

F0-10 = 7,5s : cài thời gian tăng tốc động cơ

F0-11 = 7,5s : cài thời gian giảm tốc động cơ

F1-17: tốc độ ở cấp thứ 1

F1.18: tốc độ ở cấp thứ 2

F1.20; tốc độ ở cấp thứ 3

F2.13=3: cài lệnh chạy cho chân X1

F2.16=13: cài lệnh đa cấp 1 cho chân X4

F2-17=14: cài lệnh đa cấp 2 cho chân X5

Khi chạy ở chế độ đa cấp, cấp đầu tiên sẽ điều khiển theo biến trở (mặc định). Nếu không đấu biến trở, tốc độ mặc định ở cấp đầu tiên là bằng 0.00 Hz.

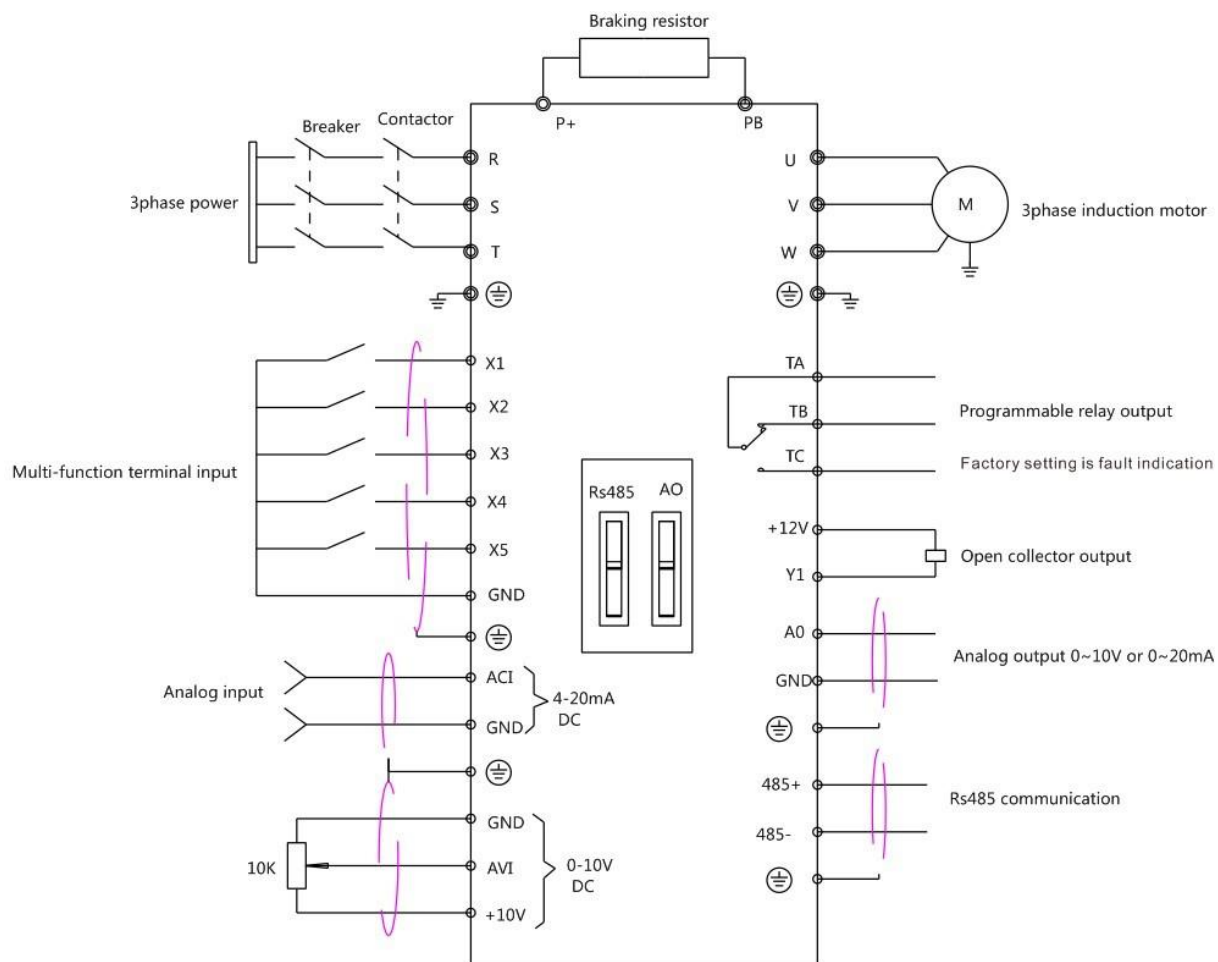
- ❖ Trong quá trình cài đặt thông số, nếu điều chỉnh sai nhiều thông số, cài đặt thông số **F8.03=1** để khôi phục về mặc định.



AM3 Compact General Frequency Inverter

Để sử dụng sản phẩm này tốt hơn, vui lòng đọc kỹ hướng dẫn sử dụng này trước khi sử dụng

Sơ đồ đấu dây cơ bản



Chương 5 Giám sát mã chức năng nhóm tham số

Nhóm tham số giám sát nhóm D					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi	Đơn vị tối thiểu	Bộ sản phẩm	Thay đổi
D-00 ·	Tần số đầu ra (Hz)	0,0 ~ 999,9Hz	0,1Hz	0,0Hz	◆
D-01 ·	Tần suất cài đặt (Hz)	0,0 ~ 999,9Hz	0,1Hz	0,0Hz	◆
D-02 ·	Điện áp đầu ra (V)	0 ~ 999V	1V	0V	◆
D-03 ·	Điện áp bus (V)	0 ~ 999V	1V	0V	◆
D-04 ·	Dòng điện đầu ra (A)	0,0 ~ 999,9A	0,1Môt	0,0A	◆
D-05 ·	Tốc độ động cơ (Theo Krpm)	0 ~ 60000Krpm	1Krpm	Cài đặt mô hình	◆
D-06 ·	Đầu vào tương tự AVI (V)	0,00 ~ 10,00V	0,01V	0,00V	◆
D-07 ·	Đầu vào tương tự ACI (mA)	0,00 ~ 20,00mA	0,01mA	0,00 phút	◆
D-08 ·	Đầu ra analog AO (V/mA)	0,00 ~ 10,00V / 0,00 ~ 20,00mA	0,01V / 0,01mA	0,00V / mA	◆
D-09 ·	Dự trữ	-	-	0	◆
D-10 ·	Đầu vào xung tần số (KHz)	0,00 ~ 99,99KHz	0,01KHz	0,00KHz	◆
D-11 ·	Áp suất PID giá trị phản hồi	0,00 ~ 10,00V / 0,00 ~ 99,99 (MPa 、 Kg)	0,01V / (MPa 、 Kg)	0,00V / (MPa 、 Kg)	◆
D-12 ·	Số lượng hiện tại giá trị	0 ~ 9999 giây	1 giây	0 giây	◆
D-13 ·	Thời gian hiện tại giá trị (s)	0 ~ 9999 giây	1 giây	0 giây	◆
D-14 ·	Thiết bị đầu cuối đầu vào trạng thái (X1-X5)	0 ~ 1FH	1 giờ	0H	◆
D-15 ·	Trạng thái đầu ra (Y / R)	0 ~ 3 giờ	1 giờ	0H	◆
D-16 ·	Module nhiệt độ (°C)	0,0 ~ 132,3 °C	0,1 °C	0.0	◆
D-17 ·	Nâng cấp phần mềm ngày (năm)	2010 ~ 2026	1	2017	◆

D-18 ·	Nâng cấp phần mềm ngày (Ngày tháng)	0 ~ 1231	1	0914	◆
D-19 ·	Thất bại thứ hai mã	0 ~ 19	1	0	◆
D-20 ·	Mã lỗi cuối cùng	0 ~ 19	1	0	◆
D-21 ·	Tần số đầu ra ở lần thất bại cuối cùng (Hz)	0,0 ~ 999,9Hz	0,1Hz	0,0Hz	◆
D-22 ·	Tại thời điểm của thất bại cuối cùng Dòng điện đầu ra (A)	0,0 ~ 999,9A	0,1Môt	0,0V	◆
D-23 ·	Điện áp xe buýt tại thất bại cuối cùng (V)	0 ~ 999V	1V	0V	◆
D-24 ·	Tại thời điểm của Mô-đun thất bại cuối cùng nhiệt độ (°C)	0,0 ~ 132,3 °C	0,1 °C	0,0 °C	◆
D-25 ·	Thời gian tích lũy biến tần Hoạt động (H)	0 ~ 9999h	1 giờ	0h	◆

D-26	Trạng thái biến tần	0 ~ FFFFH BIT0: chạy / dừng chuyển BIT1: xuống / tích cực BIT2: Chạy bộ BIT3: Shutdown BIT4: dành riêng BIT5: Giới hạn nén BIT6: Tốc độ và tần số không đổi BIT7: Giới hạn quá dòng BIT8 ~ 9: 00-không Tốc độ/01-acceleration/10-stop/11-SAMe Speed BIT10: Quá tải báo động trước BIT11: dành riêng BIT12 ~ 13 chạy kênh lệnh: 00-panel / 01-terminal / 10-reserved BIT14 ~ 15 trạng thái điện áp bus: 00-bình thường / 01-bảo vệ điện áp thấp /10-Bảo vệ quá áp	1 giờ	0H	◆
------	---------------------	--	-------	----	---

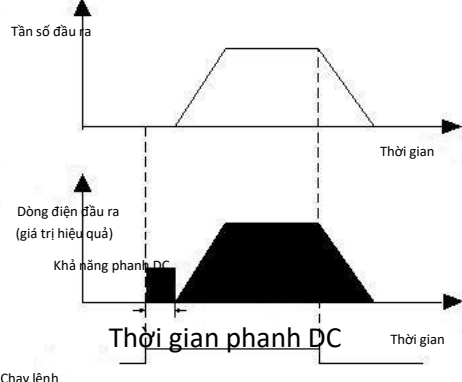
Chương 6 Bảng tham số hàm

Mô tả thông số					
○—các thông số có thể được sửa đổi ở bất kỳ trạng thái nào; ×—các tham số không thể sửa đổi ở trạng thái đang chạy; ◆ —Các thông số thử nghiệm thực tế không thể được sửa đổi; ◇ —Các thông số của nhà sản xuất bị giới hạn trong việc sửa đổi của nhà sản xuất và người dùng bị cấm sửa đổi;					
Nhóm F0 các thông số vận hành cơ bản					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F0.00 ·	Công suất biến tần	Hiển thị công suất hiện tại	0,10 ~ 99,99KW	Mẫu khung cảnh	◆
F0.01 ·	Bộ điều khiển chính Phiên bản phần mềm	Hiển thị số phiên bản phần mềm hiện tại	1,00 ~ 99,99	1.00	◆
F0.02 ·	Chạy lựa chọn kênh lệnh	0: Bảng điều khiển chạy kênh lệnh 1: Kênh lệnh chạy đầu cuối 2: Kênh lệnh thao tác truyền thông	0 ~ 2	0	○
F0.03 ·	Cài đặt tần số Lựa chọn	0: Bảng chiết áp 1: Cài đặt kỹ thuật số 1, bảng thao tác ▲, ▼ phím để điều chỉnh 2: Cài đặt kỹ thuật số 2, thiết bị đầu cuối LÊN / XUỐNG Điều chỉnh 3: Cài đặt tương tự AVI (0 ~ 10V) 4: Cài đặt kết hợp 5: Cài đặt ACI (0 ~ 20mA) 6: Cài đặt giao tiếp 7: Cài đặt xung Lưu ý: Khi chọn cài đặt kết hợp, biểu tượng chế độ cài đặt kết hợp được chọn trong F1.15.	0 ~ 7	0	○
F0.04 ·	Sản lượng tối đa tần số	Tần số đầu ra tối đa là cao nhất tần số mà biến tần cho phép xuất ra, Nó là cơ sở để tăng tốc và giảm tốc Cài đặt.	MAX{ 50.0, 【 F0,05】 }~ 999,9Hz	50.0Hz	×
F0.05 ·	Giới hạn trên tần số	Hoạt động tần số Không quá này tần số	MAX{0.1, 【 F0.06】 }~ 【 F0,04】	50.0Hz	×
F0.06 ·	Giới hạn dưới tần số	Tần số hoạt động không được thấp hơn tần số này	0 ~ Giới hạn trên tần số	0,0Hz	×

F0.07 ·	Giới hạn dưới xử lý tần suất đến	0: Hoạt động tốc độ bằng không 1: Chạy ở giới hạn tần số thấp hơn 2: tắt máy	0 ~ 2	0	×
F0.08 ·	Cài đặt kỹ thuật số Hoạt động của tần số	Giá trị đặt là giá trị ban đầu của tần số	0 ~ Giới hạn trên tần số	10.0Hz	
F0.09 ·	Điều khiển tần số kỹ thuật số	Những cái đèn LED nơi: bộ nhớ tắt nguồn 0: cửa hàng 1: Không lưu trữ LED hàng chục nơi: ngừng giữ 0: giữ 1: Đứng giữ LED hàng trăm nơi: Điều chỉnh tần số âm UP / DOWN 0: không hợp lệ 1: Hiệu quả LED hàng ngàn nơi: PID, lựa chọn chống chắt tần số PLC 0: không hợp lệ 1: F0.03+PID 2: F0.03 + PLC	0000 ~ 2111	0000	○
F0.10 ·	Thời gian tăng tốc	Thời gian cần thiết để biến tần tăng tốc từ tần số không đến tần số đầu ra tối đa	0,1 ~ 999,9 GIÂY 0,4 ~ 4,0KW 7,5 giây 5,5 ~ 7,5KW 15,0 GIÂY	Cài đặt mô hình	○
F0.11 ·	Thời gian giảm tốc	Thời gian cần thiết để biến tần giảm tốc từ tần số đầu ra tối đa xuống không tần số			
F0.12 ·	Cài đặt hướng quay	0: chuyển tiếp 1: Đảo ngược 2: Đảo ngược bị cấm	0 ~ 2	0	○
F0.13 ·	Cài đặt đường cong V/F	0: đường cong tuyến tính 1: Đường cong vuông 2: Đường cong VF đa điểm	0 ~ 2	0	×
F0.14 ·	Tăng mô-men xoắn	Tăng mô-men xoắn bằng tay, cài đặt là tỷ lệ phần trăm so với điện áp định mức của ô tô; nếu F0.14 = 0.0, nó là điều khiển vectơ.	0,0 ~ 30,0%	Cài đặt mô hình	○
F0.15 ·	Tăng mô-men xoắn tần số cắt	Cài đặt này là điểm tần số cắt tăng trong quá trình tăng mô-men xoắn thủ công	0,0 ~ 50,0Hz	15.0Hz	×
F0.16 ·	Cài đặt tần số sóng mang	Đối với những trường hợp yêu cầu hoạt động im lặng, tần số sóng mang có thể được tăng lên một cách thích hợp để đáp ứng yêu cầu, nhưng việc tăng tần số sóng mang sẽ làm tăng khả năng sinh nhiệt của biến tần.	2.0~16.0KHz 0,4 ~ 3,0KW 4.0KHz 4.0 ~ 7.5KW 3.0KHz	Cài đặt mô hình	×

F0.17 ·	Giá trị tần số V / F F1 ·		0,1 ~ tần số giá trị F2	12,5Hz	×
F0.18 ·	Giá trị điện áp V / F V1 ·		0.0 ~ Điện áp giá trị V2	25,0%	×
F0.19 ·	Giá trị tần số V / F F2		Giá trị tần số F1 ~ giá trị tần số F3	25.0Hz	×

F0.20 ·	Giá trị điện áp V / F V2		Giá trị điện áp V1 ~ Giá trị điện áp V3	50,0%	×
F0.21 ·	Giá trị tần số V / F F3		Giá trị tần số F2 ~ tần số định mức động cơ 【F4.03】	37,5Hz	×
F0.22 ·	Giá trị điện áp V / F V3		Giá trị điện áp V2 ~ 100,0% x U (điện áp định mức động cơ 【F4.00】)	75,0%	×
F0.23 ·	Mật khẩu người dùng		Đặt bất kỳ số không phải số XNUMX nào sẽ có hiệu lực sau 3 phút hoặc mất điện.	0 ~ 9999	○

Nhóm F1 Thông số vận hành phụ trợ					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F1.00 ·	Phương pháp bắt đầu	Đèn LED một nơi: chế độ bắt đầu 0: Bắt đầu từ tần số bắt đầu 1: Phanh DC trước và sau đó bắt đầu từ tần số bắt đầu Vị trí hàng chục đèn LED: chế độ khởi động lại sau khi mất điện hoặc bất thường 0: không hợp lệ 1: Bắt đầu từ tần số bắt đầu LED hàng trăm nơi: dành riêng LED hàng ngàn nơi: dành riêng	0000 ~ 0011	00	×
F1.01 ·	Tần số bắt đầu		0,0 ~ 50,0Hz	1.0Hz	○
F1.02 ·	Khởi động điện áp phanh DC		0,0 ~ 50,0% × điện áp định mức của ô tô	0,0%	○
F1.03 ·	Bắt đầu thời gian phanh DC		0,0 ~ 30,0 giây	0,0 giây	○
F1.04 ·	Chế độ dừng	0: Giảm tốc độ để dừng 1: Dừng miễn phí	0 ~ 1	0	×
F1.05 ·	Tần suất bắt đầu của Phanh DC khi dừng		0,0 ~ trên tần suất giới hạn	0,0Hz	○
F1.06 ·	Điện áp phanh DC khi dừng		0,0 ~ 50,0% × động cơ được xếp hạng điện áp	0,0%	○

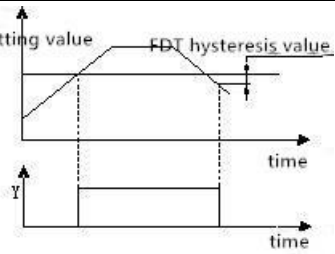
F1.07 ·	Thời gian phanh DC tại Dừng		0,0 ~ 30,0 giây	0,0 giây	×
F1.08 ·	Dừng phanh DC thời gian waiting		0,00 ~ 99,99 giây	0,00 giây	×
F1.09 ·	Chạy bộ về phía trước Cài đặt tần số	Đặt tần số chạy bộ tiến và lùi	0,0 ~ 50,0Hz	10,0Hz	○
F1.10 ·	Chạy bộ ngược Cài đặt tần số				
F1.11 ·	Tăng tốc chạy bộ Thời gian	Đặt thời gian tăng tốc và giảm tốc chạy bộ	0,1 ~ 999,9 GIÂY 0,4 ~ 4,0KW 10,0 GIÂY 5,5 ~ 7,5KW 15,0 GIÂY	Mẫu khung cảnh	○
F1.12 ·	Thời gian giảm tốc chạy bộ				
F1.13 ·	Tần suất nhảy	Bằng cách đặt tần số và dải bỏ qua, biến tần có thể tránh được điểm cộng hưởng cơ học của tải.	Giới hạn trên 0,0 ~ tần số	0,0Hz	○
F1.14 ·	Phạm vi nhảy		0,0 ~ 10,0Hz	0,0Hz	○
F1.15 ·	Phương pháp kết hợp tần số nhất định	0: Chiết áp + tần số kỹ thuật số 1 1: Chiết áp + tần số kỹ thuật số 2 2: Chiết áp + AVI 3: Tần số kỹ thuật số 1 + AVI 4: Tần số kỹ thuật số 2 + AVI 5: Tần số kỹ thuật số 1 + đa tốc độ 6: Tần số kỹ thuật số 2 + đa tốc độ 7: Chiết áp + đa tốc độ	0 ~ 7	0	×
F1.16 ·	Có thể lập trình Kiểm soát vận hành (PLC đơn giản hoạt động)	Đèn LED vị trí: PLC cho phép điều khiển 0: không hợp lệ 1: Hiệu quả Vị trí hàng chục đèn LED: lựa chọn chế độ hoạt động 0: vòng lặp đơn 1: Vòng lặp liên tục 2: Giữ giá trị cuối cùng sau một chu kỳ duy nhất LED hàng trăm nơi: chế độ bắt đầu 0: Khởi động lại từ phân đoạn đầu tiên 1: Bắt đầu từ sân khấu tại thời điểm tắt máy (lỗi) 2: Bắt đầu từ giai đoạn và tần số tại thời điểm tắt máy (lỗi) LED hàng ngàn nơi: Tùy chọn lưu trữ tắt nguồn 0: không lưu trữ 1: Lưu trữ		0000	×

F1.17 ·	Tần số đa tốc độ 1	Đặt tốc độ sân khấu 1 tần số	-Tần số giới hạn trên ~ tần số giới hạn	5.0Hz	○
F1.18 ·	Tần số đa tốc độ 2	Đặt tốc độ sân khấu 2 tần số	Tần số giới hạn trên ~ giới hạn trên	10.0Hz	○
F1.19 ·	Tần số đa tốc độ 3	Đặt tốc độ sân khấu tần số 3	-Tần số giới hạn trên ~ giới hạn trên tần số	15.0Hz	○
F1.20 ·	Tần số đa tốc độ 4	Đặt tốc độ sân khấu tần số 4	-Tần số giới hạn trên ~ giới hạn trên tần số	20.0Hz	○
F1.21 ·	Tần số đa tốc độ 5	Đặt tốc độ sân khấu 5 tần số	-Tần số giới hạn trên ~ giới hạn trên tần số	25.0Hz	○
F1.22 ·	Tần số đa tốc độ 6	Đặt tốc độ sân khấu 6 tần số	-Tần số giới hạn trên ~ giới hạn trên tần số	37,5Hz	○
F1.23 ·	Tần số đa tốc độ 7	Đặt tốc độ sân khấu tần số 7	-Tần số giới hạn trên ~ giới hạn trên tần số	50.0Hz	○
F1.24 ·	Chạy giai đoạn 1 Thời gian	Đặt thời gian chạy của tốc độ giai đoạn 1 (đơn vị là được chọn bởi 【F1.35】 , mặc định là thứ hai)	0,0 ~ 999,9 giây	10.0 giây	○
F1.25 ·	Chạy giai đoạn 2 Thời gian	Đặt thời gian chạy của tốc độ giai đoạn 2 (đơn vị là được chọn bởi 【F1.35】 , mặc định là thứ hai)	0,0 ~ 999,9 giây	10.0 giây	○
F1.26 ·	Chạy giai đoạn 3 Thời gian	Đặt thời gian chạy của tốc độ giai đoạn 3 (đơn vị là được chọn bởi 【F1.35】 , mặc định là thứ hai)	0,0 ~ 999,9 giây	10.0 giây	○
F1.27 ·	Chạy giai đoạn 4 Thời gian	Đặt thời gian chạy của tốc độ giai đoạn 4 (đơn vị là được chọn bởi 【F1.35】 , mặc định là thứ hai)	0,0 ~ 999,9 giây	10.0 giây	○
F1.28 ·	Chạy giai đoạn 5 Thời gian	Đặt thời gian chạy của tốc độ giai đoạn 5 (đơn vị là được chọn bởi 【F1.35】 , mặc định là thứ hai)	0,0 ~ 999,9 giây	10.0 giây	○
F1.29 ·	Chạy giai đoạn 6 Thời gian	Đặt thời gian chạy của tốc độ giai đoạn 6 (đơn vị là được chọn bởi 【F1.35】 , mặc định là thứ hai)	0,0 ~ 999,9 giây	10.0 giây	○

F1.30 ·	Chạy giai đoạn 7 Thời gian	Đặt thời gian chạy của tốc độ giai đoạn 7 (đơn vị là được chọn bởi 【F1.35】 , mặc định là thứ hai)	0,0 ~ 999,9 giây	10.0 giây	○
F1.31 ·	Lựa chọn thời gian tăng tốc và giảm tốc pha 1	Đèn LED đặt chỗ: Giai đoạn 1 thời gian tăng tốc và giảm tốc 0 ~ 1 Vị trí hàng chục đèn LED: Giai đoạn 2 thời gian tăng tốc và giảm tốc 0 ~ 1 Hàng trăm vị trí của đèn LED: Giai đoạn 3 thời gian tăng tốc và giảm tốc 0 ~ 1 Hàng ngàn đèn LED: Tăng tốc giai đoạn 4 và thời gian giảm tốc	0000 ~ 1111	0000	○
F1.32 ·	Tăng tốc và giảm tốc pha Lựa chọn thời gian 2	thời gian giảm tốc 0 ~ 1 LED hàng trăm nơi: Giai đoạn 7 thời gian tăng tốc và giảm tốc 0 ~ 1 LED hàng ngàn nơi: dành riêng	000 ~ 111	000	○
F1.33 ·	Thời gian tăng tốc 2	Đặt thời gian tăng tốc và giảm tốc 2	0,1 ~ 999,9 giây 0,4 ~ 4,0KW 10.0 giây 5,5 ~ 7,5KW 15.0 giây	10.0 giây	○
F1.34 ·	Thời gian giảm tốc 2				
F1.35 ·	Lựa chọn đơn vị thời gian	LED một nơi: quá trình PID đơn vị thời gian LED hàng chục nơi: đơn vị thời gian PLC đơn giản LED hàng trăm nơi: đơn vị thời gian tăng tốc và giảm tốc thông thường LED hàng ngàn nơi: dành riêng 0: Đơn vị là 1 giây 1: Thiết bị là 1 phút 2: Đơn vị là 0,1 giây	000 ~ 211	000	×

Nhóm F2 Thông số đầu vào và đầu ra analog và kỹ thuật số					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F2.00 ·	Đầu vào AVI thấp hơn	Đặt điện áp giới hạn trên và dưới AVI	0,00~ 【F2,01】	0,00V	○
F2.01 ·	Điện áp giới hạn trên đầu vào AVI		【F2.01】 ~ 10.00V	10.00V	○
F2.02 ·	AVI giới hạn dưới tương ứng khung cảnh	Đặt cài đặt tương ứng của giới hạn trên và dưới của AVI, tương ứng với tỷ lệ phần trăm của tần số giới hạn trên [F0.05].	-100,0 ~ 100,0%	0.0%	○
F2.03 ·	Giới hạn trên AVI tương ứng khung cảnh			100.0%	○
F2.04 ·	Đầu vào ACI dòng điện giới hạn dưới	Đặt dòng giới hạn trên và dưới của đầu vào ACI	0. 0 0 ~ 【F2. 05】	0,00mA	○
F2.05 ·	Dòng điện giới hạn trên đầu vào ACI		【F2.04】 ~ 20.00 phút một	20.00 mē	○
F2.06 ·	Giới hạn dưới ACI tương ứng khung cảnh	Đặt cài đặt tương ứng của giới hạn trên và dưới ACI, tương ứng với tỷ lệ phần trăm của tần số giới hạn trên [F0.05].	-100,0 ~ 100,0%	0.0%	○
F2.07 ·	Giới hạn trên ACI tương ứng khung cảnh			100.0%	○
F2.08 ·	Thời gian lọc tín hiệu đầu vào analog hằng	Tham số này được sử dụng để lọc tín hiệu đầu vào của AVI, ACI và chiết áp bằng điều khiển để loại bỏ ảnh hưởng của sự can thiệp.	0,1 ~ 5,0 giây	0,1 giây	○
F2.09 ·	Đầu vào analog chống rung	Khi tín hiệu đầu vào tương tự dao động thường ở gần giá trị đã cho, bạn có thể đặt F2.09	0,00 ~ 0,10V	0,00V	○

	Giới hạn độ lệch	để ngăn chặn sự dao động tần số gây ra bởi biến động này.			
F2.10 ·	Lựa chọn chức năng thiết bị đầu cuối đầu ra tương tự AO	0: tần số đầu ra 1: dòng điện đầu ra 2: Tốc độ động cơ 3: Điện áp đầu ra 4: AVI 5: ACI	0 ~ 5	0	○
F2.11 ·	Đầu ra AO giới hạn dưới	Đặt giới hạn trên và dưới của đầu ra AFM	0,00 ~ 10,00V / 0,00 ~ 20,00mA	0,00V	○
F2.12 ·	AO đầu ra phía trên giới hạn			10.00V	○
F2.13 ·	Thiết bị đầu cuối đầu vào X1 chức năng	0: Đầu cuối điều khiển không hoạt động 1: Điều khiển chạy bộ phía trước 2: Kiểm soát chạy bộ ngược 3: Điều khiển xoay chuyển tiếp (FWD) 4: Điều khiển đảo chiều (REV) 5: Điều khiển hoạt động ba dòng 6: Điều khiển dừng miễn phí 7: Đầu vào tín hiệu dừng bên ngoài (STOP) 8: Đầu vào tín hiệu đặt lại bên ngoài (RST) 9: Lỗi bên ngoài thường mở đầu vào 10: Lệnh tăng tần số (UP) 11: Lệnh giảm tần số (DOWN) 13: Lựa chọn đa tốc độ S1 14: Lựa chọn đa tốc độ S2 15: Lựa chọn đa tốc độ S3 16: Kênh lệnh chạy buộc phải là một thiết bị đầu cuối 17: Kênh lệnh chạy buộc phải giao tiếp 18: Dừng lệnh phanh DC 19: Chuyển tần số sang AVI 20: chuyển đổi tần số sang tần số kỹ thuật số 21: chuyển đổi tần số sang tần số kỹ thuật số 22: Đầu vào tần số xung (chỉ có giá trị cho X5) 23:Counter tín hiệu rõ ràng 24: Tín hiệu kích hoạt bộ đếm 25: Hẹn giờ tín hiệu rõ ràng 26: Tín hiệu kích hoạt hẹn giờ 27: Lựa chọn thời gian tăng tốc và giảm tốc	0 ~ 27	3	×
F2.14 ·	Thiết bị đầu cuối đầu vào X2 chức năng		0 ~ 27	4	×
F2.15 ·	Thiết bị đầu cuối đầu vào X3 chức năng		0 ~ 27	0	×
F2.16 ·	Thiết bị đầu cuối đầu vào X4 chức năng		0 ~ 27	0	×
F2.17 ·	Đầu vào thiết bị đầu cuối X5 chức năng		0 ~ 27	22	×

F2.18 ·	Chế độ điều khiển thiết bị đầu cuối FWD / REV	0: Chế độ điều khiển hai dây 1 1: Chế độ điều khiển hai dây 2 2: Chế độ điều khiển ba dây 1 3: Chế độ điều khiển ba dây 2	0 ~ 3	0	×
F2.19 ·	Chức năng đầu cuối Lựa chọn phát hiện	0: Lệnh chạy thiết bị đầu cuối không hợp lệ khi bật nguồn 1: Lệnh chạy thiết bị đầu cuối hợp lệ khi nguồn điện đang bật	0 ~ 1	0	×
F2.20 ·	Cài đặt đầu ra rơle	0: Nhàn rỗi 1: Biến tần đã sẵn sàng hoạt động 2: Biến tần đang chạy 3: Biến tần đang chạy ở tốc độ bằng không 4: Tắt lỗi bên ngoài 5: Lỗi biến tần 6: Tín hiệu đến tần số / tốc độ (FAR) 7: Tín hiệu phát hiện tần số / mức tốc độ (FDT) 8: Tần số đầu ra đạt đến giới hạn trên 9: Tần số đầu ra đạt đến giới hạn dưới 10: Cảnh báo trước quá tải biến tần 11: Tín hiệu tràn hẹn giờ 12: Tín hiệu phát hiện bộ đếm 13: Tín hiệu đặt lại bộ đếm 14: động cơ phụ trợ	0 ~ 14	5	○
F2.21 ·	Đầu ra bộ thu mở Y1		0 ~ 14	0	○
F2.22 ·	R đóng độ trễ	Độ trễ từ khi thay đổi trạng thái của rơle R đến sự thay đổi của đầu ra	0,0 ~ 255,0 giây	0,0 giây	×
F2.23 ·	R tắt độ trễ				
F2.24 ·	Tần số đạt đến phát hiện FAR phạm vi	Tần số đầu ra nằm trong chiều rộng phát hiện dương và âm của tần số đã đặt và Thiết bị đầu cuối xuất ra tín hiệu hợp lệ (mức thấp).	0,0Hz ~ 15,0Hz	5.0Hz	○
F2.25 ·	Giá trị thiết lập mức FDT		0.0Hz ~ tần số giới hạn trên	10.0Hz	○
F2.26 ·	Giá trị trễ FDT		0,0 ~ 30,0Hz	1.0Hz	○

F2.27 ·	Tốc độ sửa đổi thiết bị đầu cuối lên / XUỐNG	Mã chức năng này là để đặt tốc độ sửa đổi tần số khi thiết bị đầu cuối UP / DOWN đặt tần số, nghĩa là khi thiết bị đầu cuối UP / DOWN bị đoản mạch với thiết bị đầu cuối COM trong một giây, độ lớn của tần số thay đổi.	0.1Hz ~ 99,9Hz / giây	1.0Hz / giây	○
F2.28 ·	Chế độ kích hoạt xung đầu cuối đầu vào cài đặt (X1 ~ X5)	0: Cho biết chế độ kích hoạt mức 1: Cho biết chế độ kích hoạt xung	0 ~ 1FH	0	○
F2.29 ·	Cài đặt logic hợp lệ của thiết bị đầu cuối đầu vào (X1 ~ X5)	0: chỉ ra logic tích cực, nghĩa là kết nối giữa thiết bị đầu cuối Xi và thiết bị đầu cuối chung là hợp lệ và ngắt kết nối không hợp lệ 1: Đại diện cho logic nghịch đảo, nghĩa là kết nối giữa thiết bị đầu cuối Xi và thiết bị đầu cuối chung là nắp invavà ngắt kết nối là hợp lệ	0 ~ 1FH	0	○
F2.30 ·	Hệ số lọc X1	Được sử dụng để đặt độ nhạy của thiết bị đầu cuối đầu vào. Nếu Thiết bị đầu cuối đầu vào kỹ thuật số dễ bị ảnh hưởng bởi	0 ~ 9999	5	○
F2.31 ·	Hệ số lọc X2		0 ~ 9999	5	○
F2.32 ·	Hệ số lọc X3	nhiều và gây hoạt động sai, thông số này có thể được tăng lên để tăng cường khả năng chống nhiễu, nhưng cài đặt quá lớn sẽ khiến độ nhạy của đầu cuối đầu vào giảm. 1: Đại diện cho đơn vị thời gian quét 2MS	0 ~ 9999	5	○
F2.33 ·	Hệ số lọc X4		0 ~ 9999	5	○
F2.34 ·	Hệ số bộ lọc X5		0 ~ 9999	5	○

Tham số PID nhóm F3					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F3.00	Cài đặt chức năng PID	Vị trí của đèn LED: Đặc điểm điều chỉnh PID 0: không hợp lệ 1: Hiệu quả tích cực Khi tín hiệu phản hồi lớn hơn cài đặt PID, tần số đầu ra của biến tần được yêu cầu giảm (nghĩa là để giảm tín hiệu phản hồi). 2: Tác động tiêu cực Khi tín hiệu phản hồi lớn hơn cài đặt PID, tần số output của biến tần được yêu cầu tăng (nghĩa là để giảm tín hiệu phản hồi). Vị trí hàng chục đèn LED: Kênh đầu vào đã cho PID 0: chiết áp bàn phím Lượng PID đã cho được đưa ra bởi chiết áp trên bảng điều khiển. 1: Số đã cho Số lượng PID đã cho là given theo số và được đặt theo mã hàm F3.01. 2: Cài đặt áp suất (MPa, Kg) Áp suất được đưa ra bằng cách đặt F3.01 và F3.18. LED hàng trăm nơi: Kênh đầu vào phản hồi PID 0: AVI 1: ACI LED hàng ngàn nơi: Lựa chọn giấc ngủ PID 0: không hợp lệ 1: Giấc ngủ bình thường Phương pháp này cần thiết lập các thông số cụ thể như F3.10 ~ F3.13. 2: Giấc ngủ rối loạn Cài đặt tham số giống như khi chế độ ngủ được chọn là 0. Nếu giá trị phản hồi PID nằm trong phạm vi của giá trị cài đặt F3.14, thời gian trì hoãn giấc ngủ sẽ được duy trì và giấc ngủ rối loạn sẽ được nhập. Khi giá trị phản hồi nhỏ hơn ngưỡng đánh thức (phân cực PID là dương), nó sẽ thức dậy ngay lập tức.	0000 ~ 2122	1010	×
F3.01	Đặt một số tiền nhất định của kỹ thuật số	Sử dụng bàn phím để đặt lượng PID nhất định điều khiển. Hàm này chỉ hợp lệ khi PID	0,0 ~ 100,0%	0.0%	○

		kênh nhất định chọn kỹ thuật số đã cho (vị trí hàng chục của F3.00 là 1 hoặc 2). Nếu vị trí hàng chục của F3.00 là 2, nó được sử dụng làm cài đặt áp suất. Tham số này phù hợp với đơn vị của F3.18.			
F3.02 ·	Kênh phản hồi đạt được	Khi kênh phản hồi không phù hợp với mức kênh đã đặt, chức năng này có thể được sử dụng. Nó có thể điều chỉnh mức tăng của kênh phản hồi tín hiệu.	0,01 ~ 10,00	1.00	○
F3.03 ·	Độ lợi tỷ lệ P	Tốc độ điều chỉnh PID được thiết lập bởi hai tham số về độ lợi tỷ lệ và thời gian tích phân. Nếu tốc độ điều chỉnh nhanh, nó cần tăng độ lợi tỷ lệ và giảm thời gian tích hợp. Nếu tốc độ điều chỉnh chậm, nó cần giảm tanh ta tăng tỷ lệ và tăng thời gian tích hợp. Nói chung,	0,01 ~ 5,00	2.00	○
F3.04 ·	Thời gian tích hợp Ti	thời gian phai sinh không được đặt.	0,1 ~ 50,0 giây	1.0 giây	○
F3.05 ·	Thời gian chênh lệch Td		0,1 ~ 10,0 giây	0,0 giây	○
F3.06 ·	Thời gian lấy mẫu T	Thời gian lấy mẫu càng lớn, phản hồi càng chậm, nhưng hiệu quả triệt tiêu tín hiệu nhiễu càng tốt. Nói chung, không cần thiết phải đặt nó.	0,1 ~ 10,0 giây	0,0 giây	○
F3.07 ·	Giới hạn độ lệch	Giới hạn độ lệch là tỷ lệ giá trị tuyệt đối của độ lệch giữa số lượng phản hồi hệ thống và số lượng đã cho so với số lượng đã cho. Khi số lượng phản hồi nằm trong giới hạn độ lệch, điều chỉnh PID sẽ không hành động.	0,0 ~ 20. 0%	0,0%	○
F3.08 ·	Cài đặt trước vòng kín tần số	Tần suất và thời gian chạy của biến tần trước khi PID đi vào hoạt động	0,0 ~ trên tần suất giới hạn	0,0Hz	○
F3.09 ·	Tần số đặt trước giữ thời gian		0,0 ~ 999,9 giây	0,0 giây	×
F3.10 ·	Hệ số ngưỡng ngủ	Nếu giá trị phản hồi thực tế lớn hơn giá trị cài đặt và tần số đầu ra của biến tần đạt đến tần số giới hạn thấp hơn, biến tần sẽ chuyển sang trạng thái ngủ (nghĩa là chạy ở tốc độ không) sau thời gian chờ trễ được xác định bởi F3.12; Tỷ lệ phần trăm giá trị cài đặt PID.	0,0 ~ 150,0%	100,0%	○
F3.11 ·	Hệ số ngưỡng đánh thức	Nếu giá trị phản hồi thực tế nhỏ hơn giá trị cài đặt, biến tần sẽ rời khỏi trạng thái ngủ và bắt đầu hoạt động sau thời gian chờ trễ được xác định bởi F3.13; giá trị này là tỷ lệ phần trăm của PID đặt giá trị.	0,0 ~ 150,0%	90,0%	○
F3.12 ·	Thời gian trì hoãn giấc ngủ	Đặt thời gian trễ giấc ngủ	0,0 ~ 999,9 giây	100.0 giây	○
F3.13 ·	Thời gian trễ đánh thức	Đặt thời gian trễ đánh thức	0,0 ~ 999,9 giây	1.0 giây	○

F3.14 ·	Độ lệch giữa phản hồi và đặt áp suất khi bước vào giấc ngủ	Tham số hàm này chỉ hợp lệ cho chế độ ngủ bị xáo trộn	0,0 ~ 10,0%	0.5%	○
F3.15 ·	Phát hiện liên tục thời gian trễ	Đặt thời gian trễ phát hiện liên tục	0,0 ~ 130,0 giây		
F3.16 ·	Ngưỡng phát hiện áp suất cao	Khi áp suất phản hồi lớn hơn hoặc bằng giá trị cài đặt này, lỗi vỡ ống "EPA0" sẽ được báo cáo sau độ trễ nổ F3.15. Khi áp suất phản hồi nhỏ hơn giá trị cài đặt này, lỗi vỡ đường ống " EPA0" sẽ tự động đặt lại; ngưỡng là tỷ lệ phần trăm của tập hợp áp lực.	0,0 ~ 200,0%	150.0%	○
F3.17 ·	Ngưỡng phát hiện áp suất thấp	Khi áp suất phản hồi nhỏ hơn giá trị cài đặt này, lỗi vỡ ống "EPA0" sẽ được báo cáo sau độ trễ nổ F3.15. Khi áp suất phản hồi lớn hơn hoặc bằng giá trị cài đặt này, lỗi vỡ ống "EPA0" sẽ tự động đặt lại; the ngưỡng là tỷ lệ phần trăm của tập hợp áp lực.	0,0 ~ 200,0%	50.0%	○
F3.18 ·	Phạm vi cảm biến	Đặt phạm vi tối đa của cảm biến	0,00 ~ 99,99 (MPa、Kg)	10,00MPa	○

Nhóm F4 Tham số chức năng nâng cao					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F4.00 ·	Động cơ định mức điện áp	Cài đặt thông số động cơ	0 ~ 500V: 380V 0 ~ 250V: 220V	Mẫu khung cảnh	×
F4.01 ·	Động cơ định mức dòng		0,1 ~ 999,9A	Mẫu khung cảnh	×
F4.02 ·	Tốc độ định mức động cơ		0 ~ 60000Krpm	Mẫu khung cảnh	×
F4.03 ·	Động cơ định mức tần số		1.0 ~ 999.9Hz	50.0Hz	×
F4.04 ·	Stato động cơ sự chống cự	Đặt điện trở stato động cơ	0,001 ~ 20.000Ω	Mẫu khung cảnh	○
F4.05 ·	Động cơ không tải dòng	Đặt động cơ không tải hiện tại	0,1 ~ 【F4.01】	Mẫu khung cảnh	×
F4.06 ·	Hàm AVR	0: không hợp lệ 1: Có giá trị xuyên suốt 2: Chỉ không hợp lệ khi giảm tốc	0 ~ 2	0	×
F4.07 ·	Điều khiển quạt làm mát	0: chế độ điều khiển tự động 1: Luôn chạy trong khi bật nguồn	0 ~ 1	0	○
F4.08 ·	Thời gian đặt lại lỗi tự động	Khi thời gian đặt lại lỗi được đặt thành 0, không có chức năng đặt lại tự động, chỉ đặt lại thủ công, 10 có nghĩa là thời gian không giới hạn, nghĩa là vô số lần.	0 ~ 10	0	×
F4.09 ·	Lỗi tự động đặt lại khoảng thời gian	Đặt khoảng thời gian để đặt lại lỗi tự động	0,5 ~ 25,0 giây	3.0 giây	×
F4.10 ·	Tiêu thụ năng lượng phanh ban đầu điện áp	Nếu điện áp bên trong DC của biến tần cao hơn điện áp ban đầu của phanh động, bộ phận phanh tích hợp sẽ hoạt động. Nếu phanh điện trở được kết nối tại thời điểm này, bên trong	330 ~ 380/660 ~ 800V	350 / 780V	○

F4.11 ·	Năng lượng Tiêu thụ hành động phanh Tỷ lệ	Năng lượng điện áp của biến tần sẽ được giải phóng thông qua điện trở phanh để làm DC sụt áp.	10 ~ 100%	100%	○
---------	---	---	-----------	------	---

Nhóm F5 Thông số chức năng bảo vệ					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F5.00 ·	Cài đặt bảo vệ	LED một nơi: Lựa chọn bảo vệ quá tải động cơ 0: không hợp lệ 1: Hiệu quả Vị trí hàng chục đèn LED: Bảo vệ ngắt kết nối phản hồi PID 0: không hợp lệ 1: Hành động bảo vệ và dừng miễn phí LED hàng trăm nơi: 485 xử lý lỗi giao tiếp 0: Hành động bảo vệ và dừng miễn phí 1: Báo động nhưng duy trì hiện trạng hoạt động 2: Báo động và dừng lại theo phương pháp đã đặt LED hàng ngàn nơi: Tùy chọn khử rung 0: không hợp lệ 1: Hiệu ứng	0000 ~ 1211	0001	×
F5.01 ·	Hệ số bảo vệ quá tải động cơ	Hệ số bảo vệ quá tải động cơ là tỷ lệ phần trăm của giá trị dòng điện định mức của động cơ với giá trị dòng điện đầu ra định mức của Inverter.	30% ~ 110%	100%	×
F5.02 ·	Mức bảo vệ điện áp thấp	Mã chức năng này chỉ định điện áp giới hạn dưới cho phép của bus DC khi biến tần hoạt động bình thường.	50 ~ 280/50 ~ 480V ·	180 / 360V	×
F5.03 ·	Giới hạn điện áp giảm tốc hệ số	Thông số này được sử dụng để điều chỉnh khả năng triệt tiêu quá áp của biến tần trong quá trình giảm tốc.	0: đóng, 1 ~ 255	1	×
F5.04 ·	Giới hạn quá áp mức	Mức giới hạn quá áp xác định hoạt động điện áp của bảo vệ gian hàng quá áp	350 ~ 400/660 ~ 8 50V	375 / 790V	×
F5.05 ·	Thúc đẩy hệ số giới hạn hiện tại	Thông số này được sử dụng để điều chỉnh biến tần khả năng ngăn chặn quá dòng trong quá trình tăng tốc.	0: đóng, 1 ~ 99	10	×
F5.06 ·	Tốc độ không đổi hệ số giới hạn hiện tại	Thông số này được sử dụng để điều chỉnh biến tần khả năng ngăn chặn quá dòng trong tốc độ không đổi.	0: đóng, 1 ~ 10	0	×
F5.07 ·	Mức giới hạn hiện tại	Mức giới hạn hiện tại xác định giá trị ngưỡng hiện tại của hành động giới hạn dòng điện tự động và giá trị đặt của nó là tỷ lệ phần trăm tương đối đến dòng điện định mức của biến tần.	50% ~ 250%	180%	×
F5.08 ·	Phản hồi	Giá trị này là tỷ lệ phần trăm của số lượng PID nhất định.			

	Giá trị phát hiện ngắt kết nối	Khi giá trị phản hồi PID liên tục nhỏ hơn giá trị phát hiện ngắt kết nối phản hồi, biến tần sẽ thực hiện các hành động bảo vệ tương ứng theo cài đặt của F5.00. Khi F5.08 = 0.0%, nó không hợp lệ.	0,0 ~ 100,0%	0,0%	×
F5.09 ·	Ngắt kết nối phản hồi Thời gian phát hiện	Thời gian trễ trước khi hành động bảo vệ sau khi ngắt kết nối phản hồi xảy ra.	0,1 ~ 999,9 GIÂY	10.0 giây	×
F5.10 ·	Mức báo động trước quá tải biến tần	Ngưỡng hiện tại của hành động báo động trước quá tải biến tần và giá trị đặt của nó là tỷ lệ phần trăm so với dòng định mức biến tần.	0 ~ 150%	120%	○
F5.11 ·	Độ trễ quá tải biến tần trước khi báo động	Dòng điện đầu ra biến tần liên tục lớn hơn phạm vi mức cảnh báo trước quá tải (F5.10), thời gian trễ giữa các lần xuất ra quá tải tín hiệu báo động trước.	0,0 ~ 15,0 giây	5.0 giây	×
F5.12 ·	Bật ưu tiên chạy bộ	0: không hợp lệ 1: Khi biến tần đang chạy, chạy bộ có mức độ ưu tiên cao nhất	0 ~ 1	0	×
F5.13 ·	Triệt tiêu dao động hệ số	Khi động cơ dao động, bạn cần đặt F5.00 nghìn chữ số để có hiệu quả, bật chức năng triệt tiêu dao động, sau đó điều chỉnh bằng cách đặt hệ số triệt tiêu dao động. Nói chung, biên độ dao động lớn, làm tăng hệ số triệt tiêu dao động F5.13, F5.14 ~ F5.16 Không cần thiết lập; Nếu bạn gặp phải những dịp đặc biệt, bạn cần sử dụng F5.13 ~ F5.16 cùng nhau.	0 ~ 200	30	○
F5.14 ·	Biên độ hệ số đàn áp		0 ~ 12	5	○
F5.15 ·	Ức chế dao động thấp hơn tần suất giới hạn		0,0 ~ 【F5.16】	5.0Hz	○
F5.16 ·	Dao động Tần suất giới hạn trên ức chế		【F5.15】 ~ 【F0.05】	45.0Hz	○
F5.17 ·	Lựa chọn giới hạn dòng điện theo sóng	Vị trí của đèn LED: chọn trong khi tăng tốc 0: không hợp lệ 1: Hiệu quả Vị trí hàng chục đèn LED: chọn trong quá trình giảm tốc 0: không hợp lệ 1: Hiệu quả LED hàng trăm vị trí: chọn ở tốc độ không đổi 0: không hợp lệ 1: Hiệu quả LED hàng ngàn nơi: dành riêng	000 ~ 111	011	×

Nhóm F6 Thông số giao tiếp					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F6.00 ·	Địa chỉ địa phương	Đặt địa chỉ cục bộ, 0 là địa chỉ quảng bá	0 ~ 247	1	×

F6.01 ·	MODBUS · cấu hình giao tiếp	Vị trí của đèn LED: lựa chọn tốc độ truyền 0: 9600BPS 1: 19200BPS 2: 38400BPS LED hàng chục nơi: định dạng dữ liệu 0: không kiểm tra 1: Chẩn lẻ 2: Chẩn lẻ lẻ LED hàng trăm nơi: Phương thức phản hồi giao tiếp 0: phản ứng bình thường 1: Chỉ trả lời địa chỉ nô lệ 2: Không có phản hồi 3: Nô lệ không đáp ứng lệnh dừng miễn phí của chủ trong chế độ phát sóng LED hàng ngàn nơi: dành riêng	0000 ~ 0322	0000	×
F6.02 ·	Thời gian phát hiện thời gian chờ giao tiếp	Nếu máy không nhận được tín hiệu dữ liệu chính xác trong khoảng thời gian được xác định bởi mã chức năng này, máy cho rằng giao tiếp đã bị lỗi và biến tần sẽ xác định xem có nên bảo vệ hoặc duy trì hoạt động hiện tại according để cài đặt chế độ hành động lỗi giao tiếp hay không; Khi giá trị được đặt thành 0,0, thời gian chờ giao tiếp RS485 Phát hiện không được thực hiện.	0,1 ~ 100,0 giây	10.0 giây	×
F6.03 ·	Độ trễ câu trả lời cục bộ	Mã hàm này xác định khoảng thời gian trung gian giữa cuối tiếp nhận khung dữ liệu bộ biến tần và việc gửi khung dữ liệu đáp ứng đến máy tính phía trên. Nếu thời gian phản hồi nhỏ hơn thời gian xử lý của hệ thống, thời gian xử lý gốc sẽ Áp dụng.	0 ~ 200ms	5 mili giây	×
F6.04 ·	Hệ số liên kết tỷ lệ	Mã chức năng này được sử dụng để thiết lập hệ số trọng lượng của lệnh tần số mà biến tần nhận được dưới dạng nô lệ thông qua giao diện RS485. Tần số hoạt động thực tế của máy bằng giá trị của mã hàm này nhân với giá trị lệnh frequency setting nhận được thông qua giao diện RS485. Trong điều khiển được liên kết, mã hàm này có thể đặt tỷ lệ của tần số chạy của nhiều biến tần.	0,01 ~ 10,00	1.00	○

Nhóm F7 Tham số chức năng bổ sung					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F7.00	Chế độ đếm và định thời gian	Những người LED nơi: đếm xử lý đến 0: Đếm trong một tuần, dừng đầu ra 1: Đếm trong một tuần và tiếp tục xuất ra 2: Đếm chu kỳ, dừng đầu ra 3: Đếm chu kỳ, tiếp tục xuất ra Vị trí hàng chục đèn LED: dành riêng LED hàng trăm nơi: Thời gian đến xử lý 0: Thời gian một tuần, dừng đầu ra 1: Thời gian một tuần, tiếp tục đầu ra 2: Thời gian chu kỳ, dừng đầu ra 3: Thời gian chu kỳ, tiếp tục đầu ra LED hàng ngàn nơi: dành riêng	000 ~ 303	103	×
F7.01	Giá trị đặt lại bộ đếm khung cảnh	Đặt giá trị đặt lại bộ đếm	【F7.02】 ~ 9999	1	○
F7.02	Phát hiện bộ đếm Thiết đặt giá trị	Đặt giá trị phát hiện bộ đếm	0~ 【F7.01】	1	○
F7.03	Cài đặt thời gian	Đặt thời gian	0 ~ 9999 giây	0 giây	○
F7.04	Đầu vào X5 xung ngoài giới hạn dưới tần số	Đặt tần số giới hạn trên và dưới đầu vào của xung ngoài X5	0,00~ 【F7,14】	0,00KHz	○
F7.05	Xung ngoài X5 tần số giới hạn trên đầu vào		【F7.13】 ~ 99.99KHz	20.00KHz	○

F7.04 ·	Đầu vào X5 xung ngoài giới hạn dưới tần số	Đặt tần số giới hạn trên và dưới đầu vào của xung ngoài X5	0,00~ 【F7,14】	0,00KHz	○
F7.05 ·	Xung ngoài X5 tần số giới hạn trên đầu vào		【F7.13】 ~ 99.99KHz	20.00KHz	○
F7.06 ·	Xung ngoài X5 giới hạn dưới tương ứng khung cảnh	Đặt cài đặt tương ứng của giới hạn trên và dưới của xung ngoài X5. Cài đặt này là tỷ lệ phần trăm so với tần suất đầu ra tối đa.	-100,0% ~ 100,0%	0.0%	○
F7.07 ·	Xung ngoài X5 giới hạn trên tương ứng khung cảnh		-100,0% ~ 100,0%	100.0%	○

Nhóm F8 Quản lý và hiển thị các thông số					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F8.00 ·	Dự án thông số giám sát hoạt động Lựa chọn	Ví dụ: F8.00 = 2, nghĩa là chọn điện áp đầu ra (d-02), sau đó mục hiển thị mặc định của giao diện giám sát chính là đầu ra hiện tại giá trị điện áp.	0 ~ 26	0	○
F8.01 ·	Lựa chọn giám sát tắt máy Thông số	Ví dụ: F8.01 = 3, nghĩa là chọn điện áp bus (d-03), sau đó mục hiển thị mặc định của giao diện giám sát chính là bus hiện tại giá trị điện áp.	0 ~ 26	1	○
F8.02 ·	Tốc độ động cơ Hệ số hiển thị	Nó được sử dụng để sửa lỗi hiển thị tốc độ quy mô và không ảnh hưởng đến tốc độ thực tế.	0,01 ~ 99,99	1.00	○
F8.03 ·	Khởi tạo tham số	0: Không có hoạt động Biến tần ở trạng thái đọc và ghi thông số bình thường. Giá trị cài đặt mã hàm. Việc có thể thay đổi nó có liên quan đến trạng thái cài đặt của mật khẩu người dùng và trạng thái hoạt động hiện tại của biến tần. 1: Khôi phục cài đặt gốc Tất cả các tham số sử dụng r được khôi phục về cài đặt gốc theo mô hình. 2: Xóa hồ sơ lỗi Xóa nội dung của bản ghi lỗi (d-19 ~ D-24). Sau khi thao tác hoàn tất, mã chức năng này sẽ tự động bị xóa thành 0.	0 ~ 2	0	×

F8.05 ·	Tùy chọn bù trượt	0: không hợp lệ 1: Hiệu quả Khi động cơ không đồng bộ được tải, nó sẽ làm cho tốc độ giảm xuống. Việc sử dụng bù trượt có thể làm cho tốc độ động cơ gần với tốc độ đồng bộ của nó, do đó độ chính xác điều khiển tốc độ động cơ cao hơn.	0 ~ 1	0	×
---------	-------------------	--	-------	---	---

Nhóm F9 Thông số nhà máy					
Chức năng mã	Tên	Phạm vi cài đặt	Phạm vi cài đặt	Nhà máy khung cảnh	Thay đổi
F9.00 ·	Mật khẩu nhà máy	1 ~ 9999	1	****	◇

Chương 7 Chẩn đoán lỗi và các biện pháp đối phó

Mã lỗi nhóm E				
Lỗi mã	Tên	Nguyên nhân thất bại có thể xảy ra	Biện pháp đối phó thất bại	Mã
EOC1	Quá dòng trong quá trình hoạt động tăng tốc	Thời gian tăng tốc quá ngắn	Kéo dài thời gian tăng tốc	1
		Công suất biến tần quá nhỏ	Chọn một bộ biến tần có đánh giá công suất lớn	
		Cài đặt đường cong V / F hoặc mô-men xoắn không đúng cách Tăng	Điều chỉnh đường cong V / F hoặc tăng mô-men xoắn	
EOC2	Quá dòng trong quá trình vận hành giảm tốc	Thời gian giảm tốc quá ngắn	Kéo dài thời gian giảm tốc	2
		Công suất biến tần quá nhỏ	Chọn một bộ biến tần có đánh giá công suất lớn	
EOC3	Quá dòng trong hoạt động đồng đều	Điện áp lưới thấp	Kiểm tra nguồn điện đầu vào	3
		Thay đổi đột ngột hoặc tải bất thường	Kiểm tra tải hoặc giảm tải đột biến	
		Công suất biến tần quá nhỏ	Chọn một bộ biến tần có đánh giá công suất lớn	
EHU1	Quá áp trong quá trình hoạt động tăng tốc	Điện áp đầu vào bất thường	Kiểm tra nguồn điện đầu vào	4
		Khởi động lại động cơ quay	Bắt đầu sau khi cài đặt phanh DC	
EHU2	Quá áp trong quá trình giảm tốc	Thời gian giảm tốc quá ngắn	Kéo dài thời gian giảm tốc	5
		Điện áp đầu vào bất thường	Kiểm tra nguồn điện đầu vào	
EHU3	Quá áp lực trong hoạt động đồng đều	Điện áp đầu vào bất thường	Kiểm tra nguồn điện đầu vào	6
EHU4	Quá áp trong thời gian Shutdown	Điện áp đầu vào bất thường	Kiểm tra điện áp cung cấp điện	7
ELU0	Thiếu điện áp trong thời gian hoạt động	Điện áp đầu vào là bất thường hoặc rơle không đóng	Kiểm tra điện áp cung cấp điện hoặc Tìm kiếm dịch vụ từ nhà sản xuất	8
ESC1	Lỗi mô-đun nguồn	Đầu ra biến tần bị đoản mạch hoặc Cản cứ	Kiểm tra hệ thống dây điện động cơ	9
		Biến tần tức thời quá dòng	Xem các biện pháp đối phó quá dòng	
		Bảng điều khiển bất thường hoặc có can thiệp nghiêm trọng	Tìm kiếm dịch vụ từ nhà sản xuất	
		Thiết bị điện bị hỏng	Tìm kiếm dịch vụ từ nhà sản xuất	
E-OH	Bộ tản nhiệt quá nóng	Nhiệt độ môi trường xung quanh quá cao	Giảm nhiệt độ môi trường xung quanh	10
		Quạt bị hỏng	Thay thế quạt	
		Ống dẫn khí bị chặn	làm sạch	
EOL1	Quá tải biến tần	Cài đặt đường cong V / F hoặc mô-men xoắn không đúng cách Tăng	Điều chỉnh đường cong V / F và tăng mô-men xoắn	11
		Điện áp lưới quá thấp	Kiểm tra điện áp lưới điện	
		Thời gian tăng tốc quá ngắn	Kéo dài thời gian tăng tốc	
		Tải trọng động cơ quá nặng	Chọn biến tần mạnh hơn	

EOL2 ·	Quá tải động cơ	Cài đặt đường cong V / F hoặc mô-men xoắn không đúng cách Tăng	Điều chỉnh đường cong V / F và tăng mô-men xoắn	12
		Điện áp lưới quá thấp	Kiểm tra điện áp lưới điện	
		Động cơ bị chặn hoặc tải đột ngột thay đổi là quá lớn	Kiểm tra tải	
		Bảo vệ quá tải động cơ hệ số không được đặt chính xác	Đặt chính xác quá tải động cơ Hệ số bảo vệ	
E-EF ·	Lỗi thiết bị bên ngoài	Thiết bị đầu cuối đầu vào lỗi thiết bị bên ngoài đã đóng	Ngắt kết nối thiết bị đầu vào lỗi thiết bị bên ngoài và xóa lỗi (chú ý kiểm tra lý do)	13
EPID	Ngắt kết nối phản hồi PID	Mạch phản hồi PID bị lỏng lẻo	Kiểm tra kết nối phản hồi	14
		Số lượng phản hồi ít hơn Giá trị phát hiện ngắt kết nối	Điều chỉnh ngưỡng đầu vào phát hiện	
E485	RS485 · giao tiếp thất bại	Không khớp với tốc độ truyền của máy tính chủ	Điều chỉnh tốc độ truyền	15
		Nhiều kênh RS485	Kiểm tra xem kết nối truyền thông có được che chắn không, hệ thống dây điện có hợp lý không và nếu cần, hãy xem xét kết nối tụ lọc song song	
		Thời gian chờ giao tiếp	Thử lại	
Eccf ·	Phát hiện hiện tại Thất bại	Lỗi mạch lấy mẫu hiện tại	Tìm kiếm dịch vụ từ nhà sản xuất	16
		Mất điện phụ trợ		
EEEP	EEPROM đọc và Lỗi ghi	Thất bại EEPROM	Tìm kiếm dịch vụ từ nhà sản xuất	17
EPAO	Thất bại liên tục	Áp suất phản hồi nhỏ hơn ngưỡng phát hiện áp suất thấp hoặc lớn hơn hoặc bằng mức cao ngưỡng phát hiện áp suất	Phát hiện kết nối phản hồi hoặc điều chỉnh ngưỡng áp suất cao và thấp phát hiện	18
EPOF	CPU kép giao tiếp thất bại	Lỗi giao tiếp CPU	Tìm kiếm dịch vụ từ nhà sản xuất	19

Tập 485	RS485 · giao tiếp thất bại	Không khớp với tốc độ truyền của máy tính chủ	Điều chỉnh tốc độ truyền	15
		Nhiều kênh RS485	Kiểm tra xem kết nối truyền thông có được che chắn không, hệ thống dây điện có hợp lý không và nếu cần, hãy xem xét kết nối tụ lọc song song	
		Thời gian chờ giao tiếp	Thử lại	
Eccf ·	Phát hiện hiện tại Thất bại	Lỗi mạch lấy mẫu hiện tại	Tìm kiếm dịch vụ từ nhà sản xuất	16
		Mất điện phụ trợ		
EEEP	EEPROM đọc và Lỗi ghi	Thất bại EEPROM	Tìm kiếm dịch vụ từ nhà sản xuất	17
ĐỀ	Thất bại liên tục	Áp suất phản hồi nhỏ hơn ngưỡng phát hiện áp suất thấp hoặc lớn hơn hoặc bằng mức cao ngưỡng phát hiện áp suất	Phát hiện kết nối phản hồi hoặc điều chỉnh ngưỡng áp suất cao và thấp phát hiện	18
EPOF	CPU kép giao tiếp thất bại	Lỗi giao tiếp CPU	Tìm kiếm dịch vụ từ nhà sản xuất	19