

MỤC LỤC:

Giới thiệu	3
Hồ sơ danh khi nhận hàng	3
Lưu trữ và cài đặt	4
Sơ đồ cấu trúc	5
Sơ đồ cấu trúc chính và motor	5
A.C.L	6
Tiêu chuẩn thang máy trên sợi dây	6
Sơ đồ nối dây ngoài vì tiêu chuẩn	7
Tính năng cồng	9
Sơ đồ nối dây card encoder tiêu chuẩn	10
Tính năng cồng card encoder	11
Hoạt động digital	13
Hoạt động của màn hình	14
Hoạt động của chế độ ngoại vi	17
Tối ưu	21
Cài đặt môi trường	23
Hiện thị của thông số	23
Lựa chọn chế độ nhiều khi	25
Lưu trữ môi trường	25
Cài đặt hiện thị	26
Cài đặt sóng mang	27
Cài đặt chức năng	28
Cài đặt tần số tham khảo PWM	28
Chức năng tốc độ bù	29
Chế độ nhiều khi chạy	30
Jog	32
Chế độ nhiều khi ngừng	33
Thang DC	34
Nạp tính của tăng/giảm tốc	37
Giới hạn tần số PWM	41
Cồng của ngoài/ ngoại vi	42
Cồng ngoại vi của chức năng	42
Cồng ngoài của chức năng	44
Ngoại vi analog	45
Ngoại vi analog	47
Nhiều khi V/f	48
Cài đặt công suất V/f	48
Bộ lọc	52
Bộ	53

Nhieu khiển V/f với hồi tiếp PG.....	54
Cải thiện nồng độ V/f bù ngẫu nhiên trượt.....	54
Cải thiện tốc độ motor.....	55
Nhieu khiển vector PG	56
Cải thiện tốc độ motor.....	56
Cải thiện tốc độ motor (ASR).....	57
Cải thiện dòng motor (ASR).....	58
Giới hạn ngẫu nhiên.....	58
Nhieu khiển PID	60
Chức năng nâng hạ bộ.....	67
Giao tiếp Modbus.....	74
Chức năng I/O	80
Encoder/bộ cung cấp PWM.....	80
Ngõ vào analog	82
Ngõ ra analog	83
Ngõ ra PWM	84
Tính năng kỹ thuật	86
Chức năng phát hiện	88
Chức năng chống trì hoãn	88
Hoạt động không tải	92
Phát hiện quá nhiệt	95
Phát hiện quá tải	97
Bảng danh cho người sử dụng.....	100

Lỗi nội nhũn :

Chúng tôi chân thành cảm ơn quý khách đã chọn mua bộ biến tần CT 2000V. biến tần này thích hợp cho động cơ phi động cơ, xin quý khách đọc kỹ hướng dẫn này trước khi dùng để đảm bảo tốt và đáp ứng những yêu cầu của quý khách. Nếu quý khách này chờ thời gian giải quyết những vấn đề của quý khách, xin liên lạc với CTY LINH MAU số 245/45A Bình Văn Trần phòng 7 Quận Tân Bình TP HCM nên thoại 08 8652283 FAX 08 9701406 để biết thêm chi tiết

Ghi chú trước khi dùng :

- Sau khi cắt nguồn nên nguồn cung cấp, không nên chạm vào các bộ mạch và các linh kiện.
- Không nên kiểm tra tín hiệu và các linh kiện khi Inverter đang hoạt động. Nếu đây khi đang động nên rất nguy hiểm.
- Không nên rập thêm tải phía ngoài Inverter để cải thiện công suất.
- Khiến động cơ trong vùng hoạt động của Inverter.
- Trong trường hợp lắp đặt MC (bắt kỳ tiếp nên nạp) giữa Inverter và động cơ nên khiến hoạt động động cơ, công suất của Inverter phải trên 6 lần công suất động cơ

Kiểm tra sau khi nhận máy :

Mọi Inverter nên được chạy thử trước khi rời nhà máy. Xin kiểm tra theo tiến trình sau :

1. Kiểm tra kiểu, công suất và nên theo nguồn cung với nên nhất hàng.
2. Kiểm tra không bị hỏng do chuyển đổi
3. Kiểm tra xem không một bộ phận nào bị hỏng hoặc rời ra ngoài.
4. Kiểm tra các trạm nối không bị hỏng hoặc rời ra ngoài.
5. Kiểm tra các trạm nối bị hỏng hoặc ốc bắt trạm bị rời ra ngoài.

Nếu có nhiều gì xảy ra, xin báo ngay cho nhà lý hay văn phòng nhà đến chúng tôi.

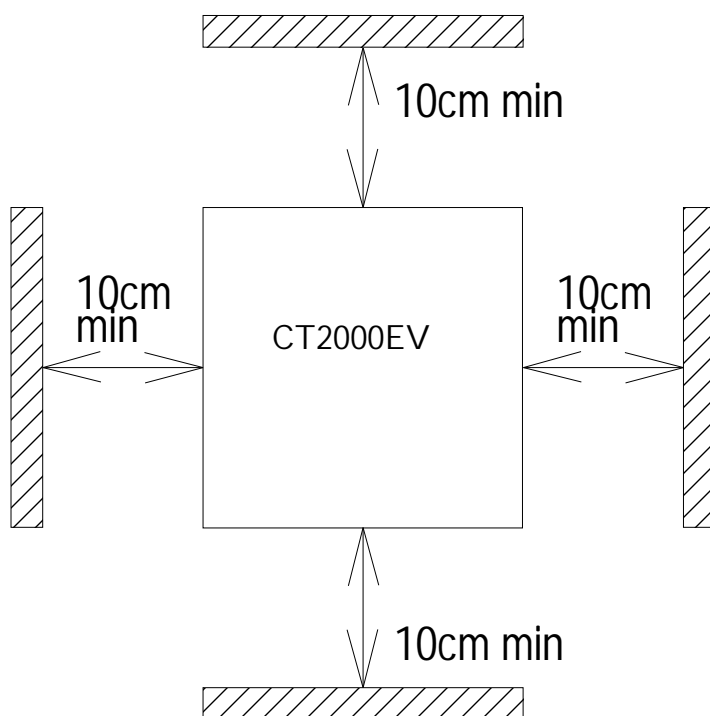
Lưu ý và lắp đặt :

Lưu ý :

Nếu chờ sử dụng ngay Inverter phải nên để nơi khô ráo và khô ráo nhiệt độ trong khoảng 20°C đến 55°C . Không khí môi trường không có chất làm sạch.

Vị trí lắp đặt :

Nên đặt tại nơi khô ráo từ -10°C đến 40°C , ẩm độ phải dưới 90%. Tránh lắp đặt nơi có bụi bẩn, có bụi bẩn, ga làm sạch, phun sơn nước và trước tiếp nhận ánh sáng mặt trời. Hoặc nên có quạt nhiều chân động. Vị trí lắp đặt phải thông gió



Nếu mách :

1. Nếu mách công suất và mách nhiều khiến :

Ni dây nung theo số nôi nếu mách tiêu chuẩn. Khi sử dụng mách nhiều khiến quy trình bên ngoài. Yêu cầu phải sử dụng loại Rô le tín hiệu hay Rô le có tải nối nôi để tránh hỏng hoặc ôi các trạm nối Rô le.

2. Nếu dây tín hiệu :

Mách tín hiệu thường dùng loại dây nối có bọc giáp hay cáp dây xoắn. Các dây dẫn tín hiệu phải nối nôi trong bọc giáp cách ly với mách công suất hoặc nối trong ống cùng cách ly càng tốt.

3. Nếu dây giữa mách nguồn và nôi có :

Nếu mách nguồn nung với số nôi nếu các trạm mách nguồn. Phải rất cẩn thận để không nhầm. Khi nối các trạm vào và ra, mỗi lần làm xong phải kiểm tra lại.

Voltage (V)	Type	NFB (A)	Standard wiring (mm ²)
220	CT2002EV-A75	10	2.0
	CT2002EV-1A5	15	2.0
	CT2002EV-2A2	20	2.0
	CT2002EV-3A7	30	3.5
380-460	CT2004EV-1A5	10	2.0
	CT2004EV-2A2	10	2.0
	CT2004EV-3A7	15	3.5

4. Lý do chính lắp đặt bộ A.C.L tại trạm vào RST là để hạn chế dòng tối thiểu và để cải thiện tỷ suất. Phải lắp đặt bộ A.C.L vào trạm vào RST. Trong những trường hợp sau :

- A. Khi công suất hệ thống vượt 500KVA.
- B. Khi sử dụng thyristor, bộ biến pha và. Và ... trên cùng một lõi thép.

Hệ số tối thiểu phía nguồn tiếp nhận RST của bộ biến tần.

Voltage (V)	Type	Current Value (A rms)	Induc-tance
220	CT2002EV-A75	6	1.8 mH
	CT2002EV-1A5	10	1.1 mH
	CT2002EV-2A2	15	0.71 mH
	CT2002EV-3A7	20	0.53 mH
380-460	CT2004EV-1A5	5	4.2 mH
	CT2004EV-2A2	7.5	3.6 mH
	CT2004EV-3A7	10	2.2 mH

Ghi chú: trở số của các cuộn cảm sử dụng cho nguồn 220V, 380V và 440V khác nhau, không sử dụng lẫn lộn

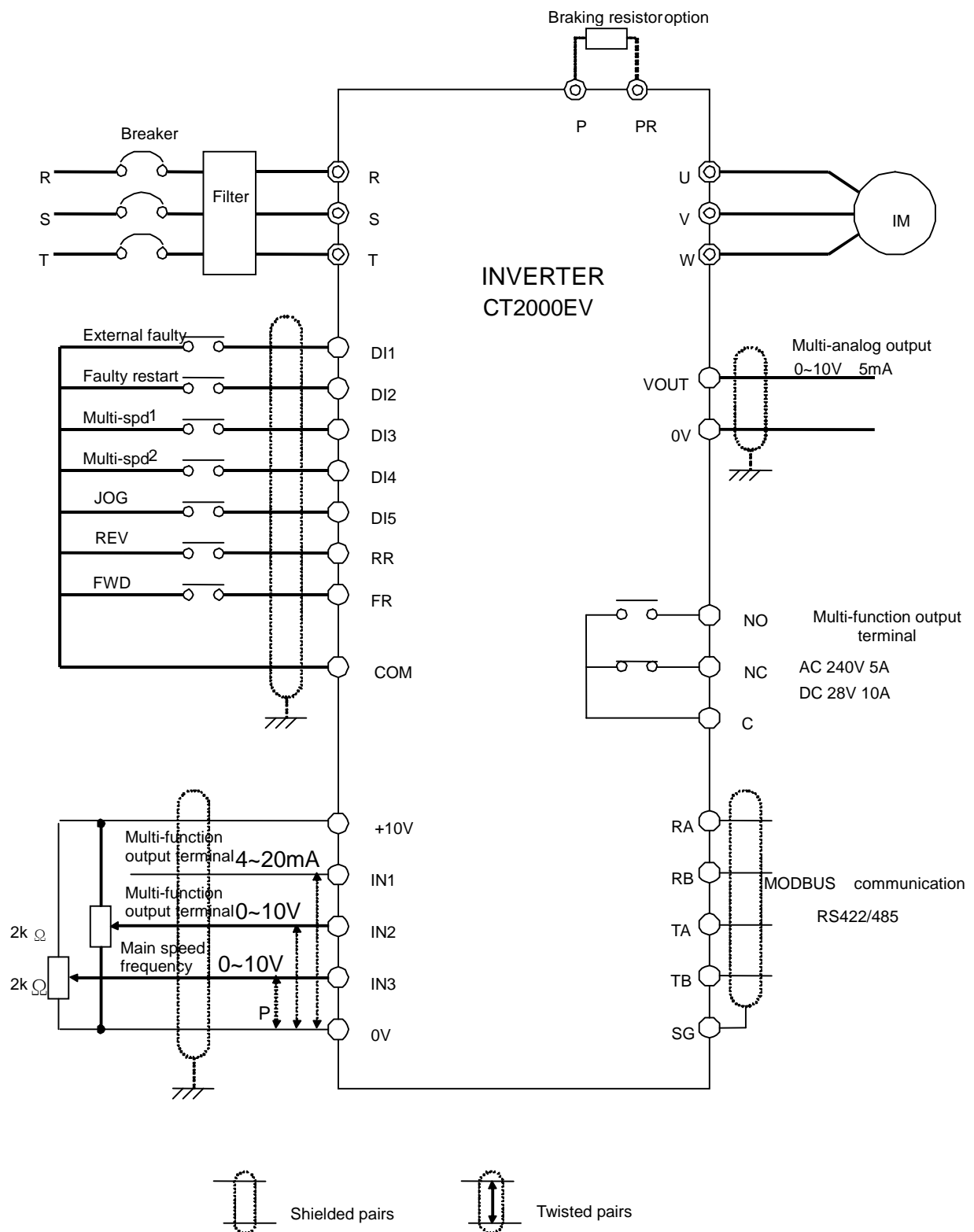
Tiêu chuẩn của thang điện trở sử dụng:

Dây CT2000EV có chốt thang điện trở 'cột P' cột PR có thể nối với thang điện trở ngoài vi. Thông số của thang điện trở nhỏ bằng sau.

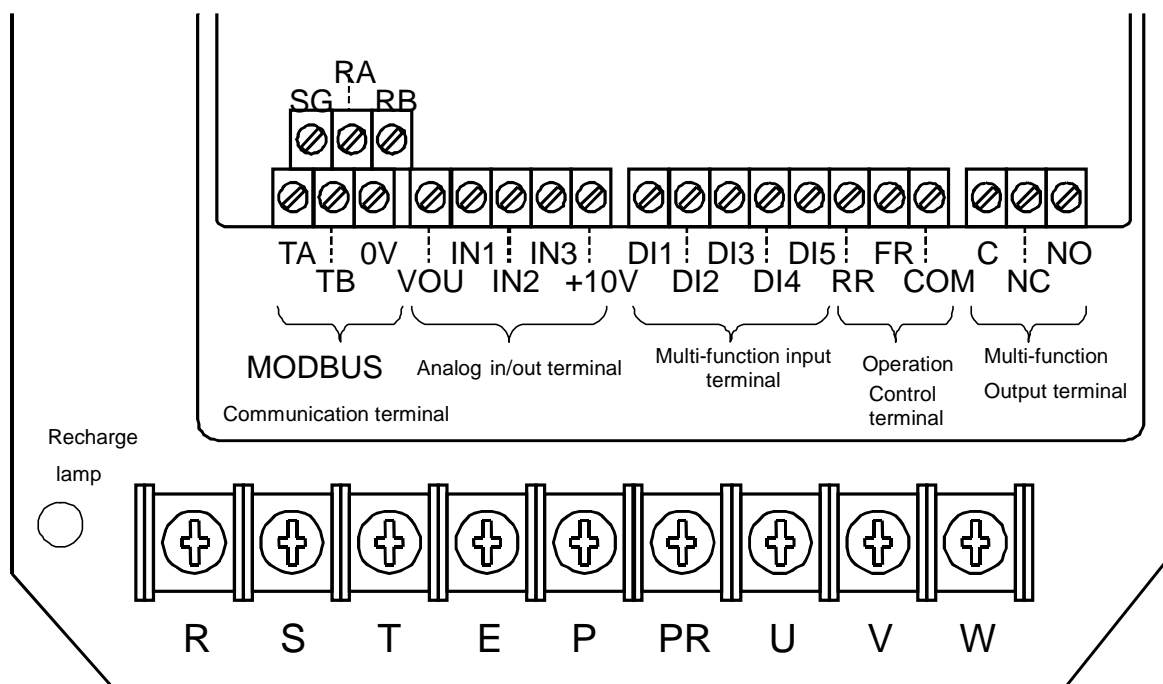
Nếu quán tính quá lớn hoặc vòng quay điện cao hơn, người sử dụng có thể tăng dòng điện năng của điện trở

Voltage (V)	Type	Brake resistor standard		Mark
220	CT2002EV-A75	120 Ω	80 W	
	CT2002EV-1A5	80 Ω	160 W	
	CT2002EV-2A2	60 Ω	250 W	
	CT2002EV-3A7	36 Ω	400 W	
380-460	CT2004EV-1A5	360 Ω	300 W	
	CT2004EV-2A2	250 Ω	500 W	
	CT2004EV-3A7	150 Ω	800 W	

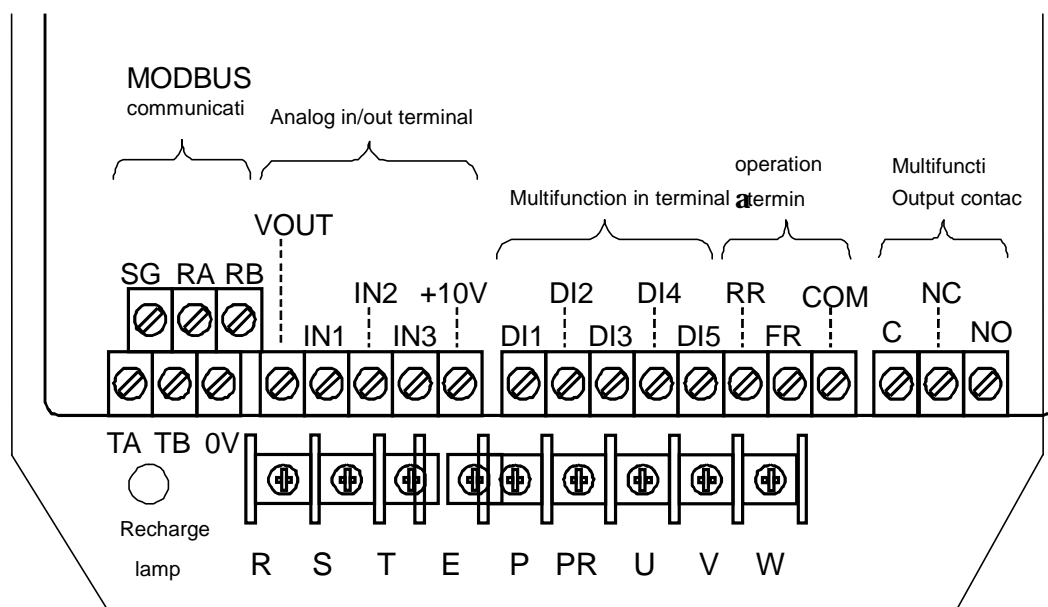
Số nối đầu dây ngoài vi tiêu chuẩn:



Maich n̄ieu khien:



Sơ đồ xếp cọc (inverter 3.7Kw 220V nhỏ trên)



Sơ đồ xếp cọc (inverter 1.5Kw 220V nhỏ trên)

NAIC TÍNH TIÊU CHUẨN

NAIC TÍNH LOẠI 220V

Motor (KW)	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5
Loại (CT2004)	EV-A75	EV- 1A5	EV-2A2	EV-3A7	*	*
Dòng danh ãnh (A)	2.2	4.0	6.2	9		
Công suất danh ãnh (KVA)	1.7	3.2	4.9	7.1		
Nguồn cung cấp ãiễn	3φ 220V ± 10%, 50/60 Hz ± 5%					
Ãiễn the ngoĩa	3φ 200V ~ 230V ± 10%					
Phõng phỏp ãiễn khiẽn	Ãiễn khiẽn cõĩ V/f – ãiễn khiẽn cõĩ gỏĩ V/f Ãiễn khiẽn Vector cõĩ – ãiễn khiẽn vector cõĩ gỏĩ – ãiễn khiẽn torque					
Ãõĩ chĩnh xỏĩ tỏĩ sỏĩ	Cỏĩ ãỏĩ ãĩt: ± 0.01%, cỏĩ ãỏĩ ãĩt: ± 0.1% (35 ãỏĩ C)					
Ãõĩ phỏĩn gỏĩĩ tỏĩ sỏĩ	Cỏĩ ãỏĩ ãĩt: ± 0.01Hz, cỏĩ ãỏĩ ãĩt: (tỏĩ sỏĩ tỏĩ ãỏĩ / 4096) Hz					
Dỏĩ tỏĩ sỏĩ	0.00-400.00Hz					
Tỷ lệ V/F	15 mỏĩ hay ãõõng cong tũĩ yĩ					
Bũĩ gỏĩĩ lỏĩc	0 ~ 200% bũĩ ãiễn theĩ					
Thỏĩ gỏĩn gỏĩ gỏĩĩn tỏĩc	0.00-6000.0 gỏĩĩ (thỏĩng, cỏĩ ãỏĩ 8 bõõĩc) vỏĩ 0.0 ~2.50 gỏĩĩ (cỏĩ ãỏĩ ãõõng cong S)					
Thỏĩng ãõĩng cõ	Thỏĩng DC – thỏĩng ãõĩng lỏĩc					
Tĩĩn ãỏĩng tỏĩũ chũỏĩn	hoỏĩ ãõĩng jog, cỏĩ ãỏĩ tỏĩ sỏĩ tỏĩĩn/dõõĩ, 16 bõõĩc cỏĩ ãỏĩ vỏĩn tỏĩc – PLC (chỏĩc ãỏĩng ãiễn khiẽn ãỏĩ bõõĩc) – cỏĩ ãỏĩ cõĩng gỏĩo tỏĩĩp RS485/RS422, tỏĩn sỏĩn hỏĩy – ãiễn khiẽn PID – ngoĩ vỏĩ / ngoĩ ãỏĩ ãỏĩ chỏĩc ãỏĩng					
Chỏĩc ãỏĩng card encoder	Ngoĩ vỏĩn encoder – ngoĩ vỏĩn xũĩng – CAN Bus – ngoĩ vỏĩn / ngoĩ ãỏĩ ãỏĩ ãỏĩ (12 bit x 2 cho mỏĩ cỏĩ thĩĩĩ hỏĩp)					
Cỏĩ ãỏĩ tỏĩn sỏĩ	Digital – cỏĩ ãỏĩ ãỏĩng bỏĩĩn bỏĩĩm (DC0~10V) – cỏĩ ãỏĩ ãỏĩng ãỏĩng (DC 0~10v – 4~20mA)					
Hỏĩn thỏĩ	Hỏĩn thỏĩ LED 7 ãỏĩn, tỏĩn sỏĩ ãiễn theĩ dỏĩng, gỏĩỏĩ trỏĩ cỏĩ ãỏĩ – chỏĩc ãỏĩng hoỏĩ ãõĩng – hoỏĩ ãõĩng chỏĩ thỏĩ – trỏĩĩng thỏĩ bỏĩỏĩ lỏĩc					
Chỏĩc ãỏĩng phỏĩt hỏĩĩn	Ngũĩn thỏĩp, quỏĩ ãiễn theĩ quỏĩ tỏĩĩ, quỏĩ dỏĩng, quỏĩ ãỏĩ hỏĩĩt					
Khỏĩ ãỏĩng vỏĩĩt tỏĩ	Liẽn tũĩc vỏĩĩ tũĩĩĩ dỏĩng vỏĩĩt 150%					
Cỏĩ ãỏĩ	Trỏĩng phỏĩng, õĩ ãỏĩ ãỏĩ dỏĩĩ 100m					
Ãỏĩĩt ãỏĩ mỏĩ trỏĩĩng	-10 ãỏĩ C ~ 40 ãỏĩ C					
Ãỏĩ ãỏĩ	Ãỏĩ ãỏĩ tỏĩĩng ãỏĩ gỏĩĩĩ 45% vỏĩ 90% (khỏĩng ãỏĩĩng tũĩ)					
Hỏĩ thỏĩĩĩ						

CHỖC NÀNG PHẢI HIỆN

CHƯƠNG TRÌNH HOÀN

§ Chống sụt chạm trễ trong gia tốc

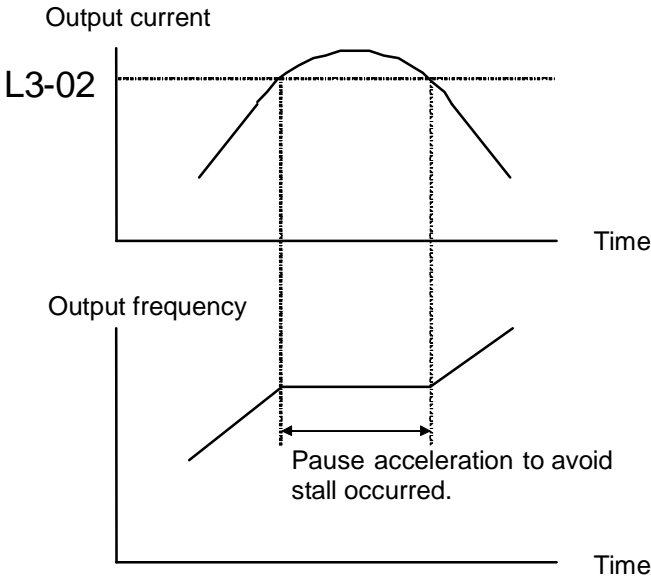
Thông số	Diễn giải	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoặc hạ tốc	Phương pháp điều khiển			
					VF	VF PG	Vector	Vector PG
L3-01	Tùy chọn chống chạm trễ khi nâng gia tốc	0~1	1	X	0	0	0	0
L3-02	Mức chống chạm trễ khi nâng gia tốc	0~200	150%	X	0	0	0	0

Diễn giải: khi một tải nặng hoặc đặt trên motor hoặc thời gian gia tốc quá ngắn trong quá trình gia tốc. Vì dòng ngược quá lớn làm cho inverter bị quá dòng, nên có thể tránh hoặc sụt chạm trễ của motor. Inverter sẽ ngừng gia tốc khi dòng ngược vượt quá L3-02 trong khi gia tốc.

L3-02 phương pháp cài đặt: cài tỷ lệ dòng của inverter nên 100%

L3-01 = 0: không kích hoạt

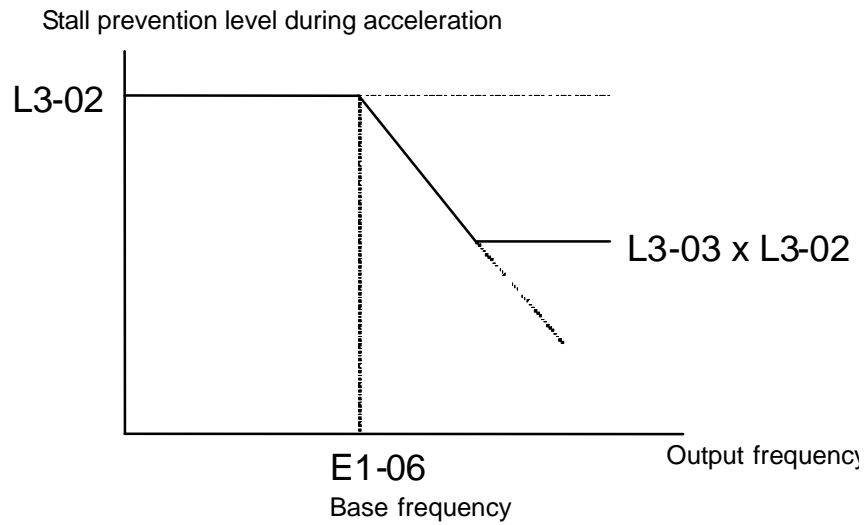
L3-01 = 1: kích hoạt



§ Giới hạn của chống chạm trễ trong gia tốc:

Thông số	Diễn giải	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoặc hạ tốc	Phương pháp điều khiển			
					VF	VF PG	Vector	Vector PG
L3-03	Giới hạn chống chạm trễ khi nâng gia tốc	0~100	50%	X	0	0	0	0

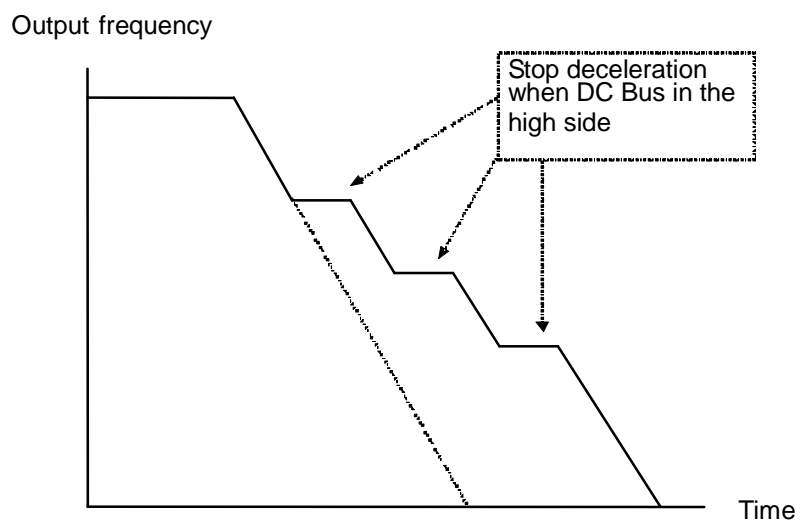
Diễn giải: nếu sử dụng motor trong dải ngược hàng số và tốc độ giảm xuống thì chống chạm trễ không kích hoạt mức chống chạm trễ trong dải ngược hàng số bằng việc giảm nhiều hơn cần thiết



§ Giới hạn của chống chặn trễ trong giảm tốc:

Thông số	Diễn giải	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoặc hạ	Phương pháp điều khiển			
					VF	VF PG	Vector	Vector PG
L3-04	Giới hạn chống chặn trễ khi nâng giảm tốc	0~1	1	X	0	0	0	0

Diễn giải: nếu DC Bus vượt quá giá trị cài đặt và ngừng giảm tốc để tránh inverter quá áp (OV – Over voltage) khi motor giảm tốc



§ Giới hạn chống chặn trễ trong khi tốc độ không đổi

Thông số	Diễn giải	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoặc hạ tải	Phương pháp điều khiển			
					VF	VF PG	Vector	Vector PG
L3-05	Tùy chọn chống chặn tải khi nâng hoặc hạ tải	0~2	1	X	0	0	X	X
L3-06	Mức chống chặn tải khi nâng hoặc hạ tải	30~200	150%	X	0	0	X	X

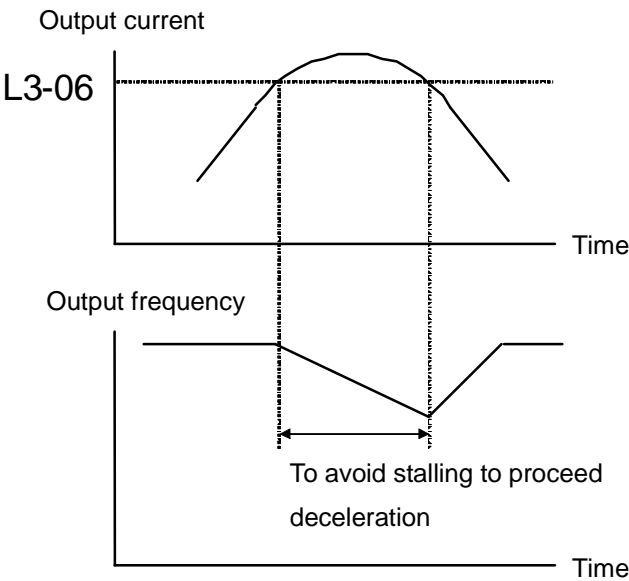
Diễn giải: một tải nặng hoặc tải trên motor khi hoạt động không nổi và làm cho dòng ngoài của inverter vượt quá giới hạn cài đặt của L3-06. Inverter sẽ ngừng giảm tải và ngoài nếu không việc chặn tải của motor (OC/ OL). Khi một tải biến mất hoặc nhẹ hơn và làm cho dòng ngoài của inverter nhỏ hơn giới hạn cài đặt của L3-06. inverter sẽ tiếp tục tăng tốc nếu hoạt động trôi nổi.

L3-06 phương pháp cài đặt: cài 100% bằng dòng danh định của inverter

L3-05 = 0: không kích hoạt

L3-05 = 1: kích hoạt, giảm tốc bằng thời gian giảm tốc của C1-02

L3-05 = 2: kích hoạt, giảm tốc bằng thời gian giảm tốc của C1-04



- § Hoạt động liên tục
- Nguồn năng lượng phục hồi khi tải ngừng khởi động lại sau một thời gian mất điện

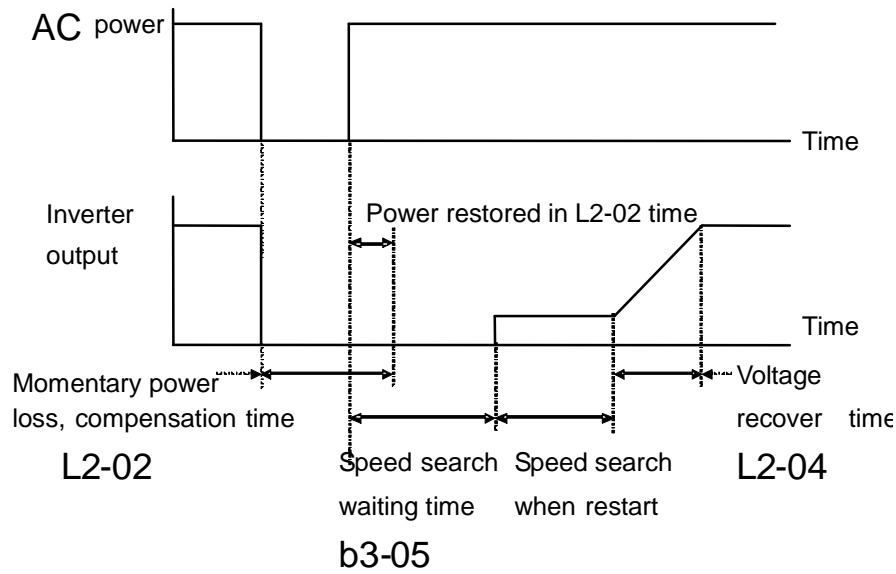
Thông	Diễn giải	Dải	Cài đặt	Thay đổi khi nâng	Phương pháp điều khiển			
					VF	VF	Vector	Vector

soi		cai ñaät	nhaï maïy	hoait ñoäng		PG		PG
L2-01	Chieu quay trong thoi gian maät ñieän	0~2	0	X	0	0	X	X
L2-02	Thoi gian buï trong thoi gian maät ñieän	0.0~2.0	0.1giaïy	X	0	0	X	X
L2-04	Thoi gian phuïc hoi ñieän theä	0.0~5.0	0.3giaïy	X	0	0	X	X

Dieän giaïi: neäu vieäc maät ñieän taïm thoi xaïy ra, ngoäi söï duäng coï theä khoï ñoäng laïi inverter töi ñoäng sau khi nguôn ñoïc môï laïi heä tieäp tuäc hoait ñoäng cuä motor. Neäu khoï ñoäng laïi inverter sau khi nguôn môï laïi, cai L2-01 = 1 hay 2

Neäu L2-01 ñoïc cai baäng 1, khi nguôn ñoïc môï laïi trong thoi gian set öi L2-02, inverter seï khoï ñoäng laïi. Neäu thoi gian set öi L2-02 bö vöôët quaï UV (döôi ñieän theä) seï ñoïc phaät hieän. Neäu L2-01 ñoïc cai baäng 2, khi nguôn môï laïi trong khi böï ñieäu khieän caäp nguôn ñoïc gioï CPU neäu hoait ñoäng, inverter seï khoï ñoäng laïi UV (döôi ñieän theä) seï töi ñoäng bö xoä.

Cai ñaät vaän töäc tìm kieäm laï thoi töi khi söï duäng ngöng vaï khoï ñoäng töäc thoi.



- o Vaän töäc tìm kieäm

Thoi gian soi	Dieän giaïi	Daïy cai ñaät	Cai ñaät nhaï maïy	Thay ñoäi khi ñaäng hoait ñoäng	Phöông phaäp ñieäu khieän			
					VF	VF PG	Vector	Vector PG
B3-01	Tuäy chöä vaän töäc tìm kieäm	0~2	0	X	0	0	X	X
B3-02	Döng hoait ñoäng vaän töäc tìm	0~200	120%	X	0	X	X	X

	kiếm							
B3-03	Thời gian giảm tốc ôi vãn tốc tìm kiếm (phát hiện dòng)	0.1~10.0	2.0giây	X	0	X	X	X
B3-04	Thời gian hồi vãn tốc tìm kiếm	0.0~20.0	0.2giây	X	0	0	X	X

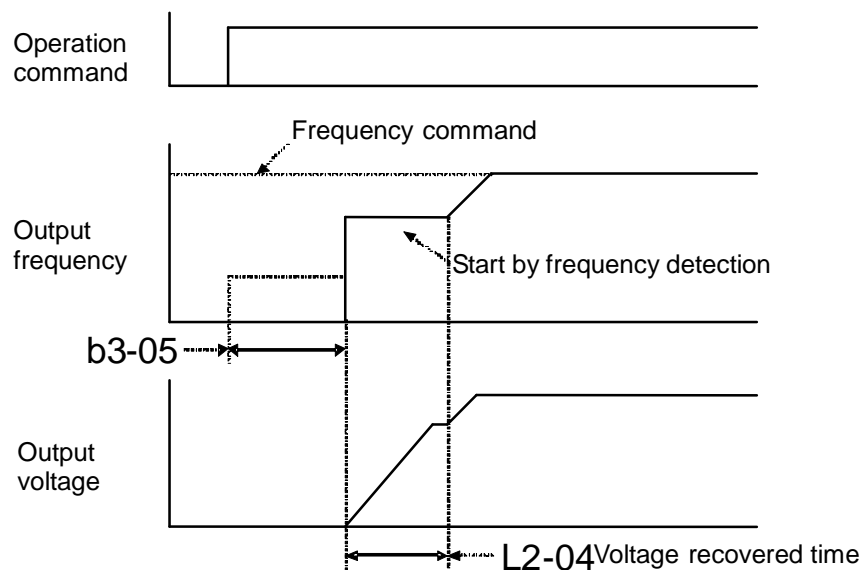
Diễn giải: chức năng tìm kiếm tốc hồi tìm ra tốc hồi thối sồi của motor nâng xoay sồi dùng quán tính, vãn rồi khôi hồi lại một cách suôn sẻ vãn tốc hồi. Khi nguồn nước môi lại sau một thời gian ngắt tạm thời hoạt quất xoay theo quán tính nước kích hoạt. Có hai cách hồi truy tìm vãn tốc bằng cách cài B3-01

B3-01 = 0: không kích hoạt

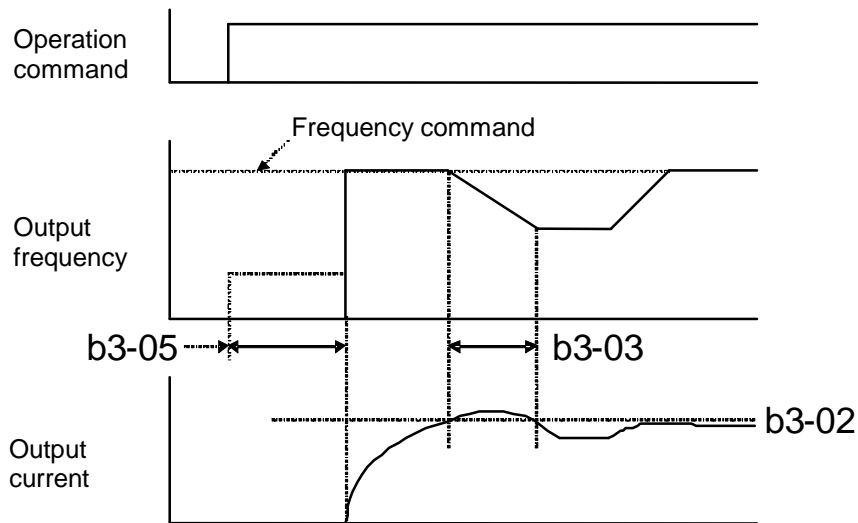
B3-01 = 1: kích hoạt, hồi tiếp MCK (hồi với loại trên 3HP)

B3-01 = 2: kích hoạt, phát hiện dòng

- ▼ Truy tìm hồi tiếp MCK: truy tìm tốc hồi hồi quay của motor bằng tín hiệu hồi tiếp MCK, rồi khôi hồi hoạt hồi bằng tốc hồi hồi



- ▼ Truy tìm tốc hồi phát hiện dòng: bắt đầu truy tìm tốc hồi motor bằng lệnh tặn sồi hoặc tặn sồi ngoi ra tới ã, khi dòng ngoi ra vồit qua ã ã ã của B3-02 trong khi ã truy tìm vãn khôi hồi bằng thời gian của B3-03 ã giảm tặn sồi ngoi ra, sau khi dòng xuống thấp hơn giá trị ã ã của B3-02 thì tiến trình trôi lại hoạt hồi bình thường.



▼ Lưu ý khi cài đặt:

- Khi chế độ nhiều kênh C lại nhiều kênh V/f với PG, thiết bị sẽ khởi động với tốc độ của hồi tiếp PG.
- Nếu phía ngoài của inverter lại một thiết bị với một contactor, cài thời gian delay của contactor theo B3-05. khi không sử dụng contact, ngừng sử dụng có thể giảm thời gian truy tìm bằng cách cài đặt 0.0 giây để tiến trình chuyển động của việc truy tìm tốc độ sớm hơn.
- Nếu motor không thể khởi động lại một cách suôn sẻ khi sử dụng truy tìm tốc độ phát hiện dòng, vui lòng giảm giá trị cài đặt của B3-02 hoặc kéo dài giá trị cài đặt của L2-04.
- Nếu quá dòng (OC) được phát hiện khi sử dụng truy tìm vận tốc sau khi mất điện tốc thì rơi khởi động lại, vui lòng kéo dài giá trị cài đặt của B3-05 hoặc giảm giá trị cài đặt của L2-04.

○ Phát hiện quá nhiệt Inverter

PTC (Hệ số nhiệt độ tuyến tính) của modul nhiệt độ dung môi inverter sẽ phát hiện nhiệt độ bên trong modul sẽ phát hiện inverter khi quá nhiệt. Một phát hiện quá nhiệt, một dòng bảo vệ quá nhiệt và chuyển động khi dòng bảo vệ quá nhiệt được cài đặt.

Thông số	Diễn giải	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp nhiều kênh			
					VF	VF PG	Vector	Vector PG
L8-02	Mức dòng bảo vệ phát hiện quá nhiệt inverter	50~100	90%	X	0	0	0	0
L8-03	Chuyển động khi dòng bảo vệ phát hiện quá nhiệt inverter	0~3	3	X	0	0	0	0
L8-04	Mức phát hiện quá nhiệt	50~130	95°C	X	0	0	0	0

	inverter							
--	----------	--	--	--	--	--	--	--

Diễn giải: cài đặt L8-04 nên mức phát hiện quá nhiệt inverter. OH1 nên hiển thị vào inverter sẽ ngừng chạy tối đa khi nó được phát hiện.

L8-02 cài đặt mức độ bảo vệ phát hiện quá nhiệt, cài đặt L8-04 nên 100%. Chọn hoạt động bằng L8-03 khi độ bảo vệ quá nhiệt xảy ra.

Gia trị cài đặt L8-03	Diễn giải
0	Ngừng giảm tốc (inverter bỏ ngừng bằng cách cài đặt thời gian giảm tốc)
1	Ngừng chạy tối đa
2	Ngừng khẩn cấp (inverter bỏ ngừng bởi C1-17)
3	Hoạt động liên tục, OH2 hiển thị độ bảo vệ quá nhiệt

- o Phát hiện quá nhiệt DBU (transistor thẳng)
Thời gian giảm tốc của inverter quá ngắn, khi năng lượng phát sinh của motor quá lớn, inverter sẽ khởi động ngay nếu sử dụng nên trình giải phóng năng lượng phát sinh, những transistor tiêu thụ năng lượng cũng nhỏ mang nên nhiệt lượng. Transistor bị cháy, nếu mang lại năng lượng nóng quá cao.

Thông số	Diễn giải	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi năng hoạt động	Phương pháp điều khiển			
					VF	VF PG	Vector	Vector PG
L8-01	Phát hiện quá nhiệt transistor thẳng	0~1	0	X	0	0	0	0

Diễn giải: cài đặt L8-01 nên phát hiện transistor thẳng nên tránh giải phóng năng lượng một thời gian dài và cháy.

Kích hoạt khi giá trị cài đặt là 1

Mạch năng chính là dbOH nên hiển thị khi phát hiện transistor thẳng quá nhiệt. Thang sẽ bị tắt. Nếu phát sinh không tăng trở lên, OU (quá áp) có thể xảy ra, khi dài thời gian giảm tốc hoặc thay thế nên trở lại thang với một công suất thang cao hơn.

- o Phát hiện quá tải motor
Khi motor hoạt động vượt quá dòng danh định của motor là hoạt động quá tải. Nếu motor dưới tải hoạt động, nó có thể làm cháy motor.
Cài đặt nên phát hiện motor là 150% dòng danh định của motor, thời gian vượt tải là 60 giây, OL 1 sẽ hiển thị khi quá tải xảy ra, motor sẽ ngừng chạy tối đa.

Hiển thị	Diễn giải	Kiểm tra chi tiết	Vấn đề
OC	Quá dòng (230%)	Thời gian gia giảm tốc có ngắn quá không? Dao động của tải có rõ ràng quá không?	Tăng thời gian gia/giảm tốc; làm nhẹ tải
OV	Quá áp	Thời gian giảm tốc quá nhanh, nên áp tải sinh lại quá cao, công suất quá cao	Tăng thời gian giảm tốc, tăng công suất thắng
LU	Nhiên áp thấp	Nhiên áp nguồn lệch pha hay không có nguồn	Kiểm tra nhiên áp nguồn và dây dẫn
PLU	Nhiên áp thấp	Nguồn quá thấp, phát hiện lỗi nhiên áp DC	Tăng nhiên áp nguồn, thay board nếu cần
OH1	Quá nhiệt, inverter vẫn hoạt động	Quá tải làm lạnh ngừng, áp suất nhiệt cao, motor hoạt động quá tải	Thay quạt, giảm áp suất nhiệt, giảm tải
OH2	Quá nhiệt, inverter ngừng	Quá tải làm lạnh ngừng, áp suất nhiệt cao, motor hoạt động quá tải	Thay quạt, giảm áp suất nhiệt, giảm tải
OL1	Phát hiện quá tải 150% gần 1 phút	Motor có đang hoạt động dồn một quá tải không?	Giảm tải, tăng công suất inverter và motor
EC00	Số lỗi khi hoàn tất chức năng giao tiếp CAN	Có phải Bus CAN của card encoder nối sai không? Có thông số nào bị set sai không	Cắm lại Bus CAN và card encoder, cài lại thông số
EC08	Số lỗi trong phản hồi tiếp CAN	Có phải Bus CAN của card encoder nối sai không? Có thông số nào bị set sai không	Cắm lại Bus CAN và card encoder, cài lại thông số
EE0	Lỗi Encoder	Encoder có bị hỏng nối hoặc hồ không?	Cắm dây lại, thay encoder
OS	Quá tốc	Cài đặt sai encoder, tốc motor và hệ thống	Kiểm tra lại thông số và hệ thống

A. Cài đặt mới
trở lại

B. Ổng định

C. Hiệu chỉnh

A1	Cài đặt mới trở lại
B1	Cài đặt chế độ hoạt động
B2	Thang phân DC
B3	Truy tìm vận tốc (khởi động quán tính)
B5	Nhiều chế độ PID
B6	Hoạt động của chức năng PLC
C1	Thời gian tăng/giảm tốc
C2	Nồng độ S tăng/giảm tốc
C3	Đặt tính trở kháng motor
C4	Đặt tính torque

D. Lệnh	-----	C5	Nhiều khiên gắn cốt
		C6	Tần số mạng
		D1	Lệnh tần số
E. Thông số motor	-----	D2	Giới hạn tần số
		D3	Tần số nháy
		E1	Nhiệt tính V/f
F. Chức năng card encoder	-----	E2	Thông số motor
		F1	Cài đặt PG (card encoder)
		F2	Ngoài vào analog của card encoder
H. Chức năng cồng	-----	F4	Ngoài ra analog của card encoder
		F6	Giao tiếp CAN của card encoder
		H1	Cồng ngoài mã chức năng
		H2	Cồng ngoài mã chức năng
		H3	Ngoài vào analog
		H4	Ngoài ra analog
L. Chức năng phát hiện	-----	H5	Giao tiếp MODBUS
		H6	Ngoài vào PWM
		L2	Vượt qua mặt nền
		L2	Chống chạm tay
		L7	Giới hạn torque
O. Cài đặt hiển thị	-----	L8	Phát hiện quá nhiệt
		o1	Cài đặt hiển thị
T. Tối chỉnh	-----	T1	Motor tối chỉnh
U. Monitor	-----	U1	Tình trạng motor
		U2	Lỗi báo lỗi

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cài đặt	Cài đặt nháy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
A1-01	Mức hiện thông số	Cài đặt dãy truy cập thông số 0: chế độ thông số 1: chế độ thông số 2: chế độ thông số	0~2	1	X	0	0	0	0	101H	23
A1-02	Chọn chế độ kiểm tra	Chọn chế độ kiểm tra 0: kiểm tra V/f cốt lõi 1: kiểm tra với V/f cốt lõi của PG 2: kiểm tra vector cốt lõi 3: kiểm tra cốt lõi với vector PG	0~3	0	X	0	0	0	0	102H	25
A1-03	Phức tạp giải trình nháy	0: không giải trình 1: chế độ phức tạp giải trình nháy PLC 2: phức tạp giải trình nháy, không chế độ giải trình nháy PLC 3: phức tạp giải trình nháy, không chế độ giải trình nháy PLC và motor 4: tất cả giải trình nháy phức tạp giải trình nháy	0~4	0	X	0	0	0	0	103H	25

		máy									
A1-04	Mai	Mã ngõ vào	0~9999	0	0	0	0	0	0	104H	

A1: cài đặt môi trường (hàng số nhà máy thích hợp)

Stt	Diễn giải	Nội dung		Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chức năng giao tiếp	Trang
							0	1	2	3		
A1-06	Cài đặt HP	Cài đặt HP của inverter		0~2	1	X	0	0	0	0	106H	
		Dải 220V 0 = 1/2HP 1 = 1HP 2 = 2HP 3 = 3HP 4 = 5HP	Dải 440V 32=1/2HP 33 = 1HP 34 = 3HP 35 = 4HP 36 = 5HP	0~63	Bảng hoạt động cuối thời							
A1-07	Hệ số chỉnh dòng hiện thời	Hệ số chỉnh dòng lệch		-100.0 ~ 100.0	0.0%	X	0	0	0	0	107H	
A1-08	Hệ số chỉnh DC Bus	Hệ số chỉnh DC Bus lệch		±50.0	0.0V	X	0	0	0	0	108H	
A1-09	Thời gian chết	Cài đặt thời gian chết cho inverter		0~10	5	0	0	0	0	0	109H	
		0 = 2.0us 1 = 2.2us 2 = 2.1us 3 = 2.6us 4 = 2.8us 5 = 3.0us	6 = 3.2us 7 = 3.6us 8 = 4.0us 9 = 4.4us 10 = 4.8us									

A1-10	Bu l th o i gian ch o t	C o i ph o n tr o m bu l th o i gian ch o t	0~150	100%		0	0	0	0	10AH	
-------	--	---	-------	------	--	---	---	---	---	------	--

B1: l~~o~~a ch~~o~~n ph~~o~~ng ph~~o~~p l~~o~~n t~~o~~n s~~o~~i ngo~~i~~v~~a~~o

Stt	Di o n gi a i	N o i d u ng	D a y c a i n h a t	C a i n h a t m a y	Thay n o i k h i n h ang ho a t n o ng	Ph o ng ph o p n h ieu k h i n				N o a ch o giao t i p	Trang
						0	1	2	3		
B1-01	Ch o n l o n t o n s o i	Ch o n ph o ng ph o p l o n t o n s o i ngo i v a o: 0: ngo i v a o b a n p h i m 1: ngo i v a o a n alog 2: ngo i v a o PWM 3: n u t b a m VR c u a ho a t n o ng d i gital	0~4	3	0	0	0	0	0	180H	28
B1-02	L o a ch o n ch o i n h ieu k h i n	L o a ch o n ch o i n h i l o n t o n k h i n ngo i v a o	0~2	0	X	0	0	0	0	181H	30
B1-03	L o a ch o n ch o i n o i ng o ng	L o a ch o n ch o i n o i ho a t n o ng ng o ng 0: gi a m t o c n h i n ng o ng 1: tr o o i t n h i n ng o ng 2: th a ng DC ng o ng 3: tr o o i t n h i n ng o ng v o i timer	0~3	0	X	0	0	0	0	182H	33
B1-04	C a m ch a y ng o o i c	0: c o i th e i ch a y ng o o i c 1: c a m ch a y ng o o i c	0~1	0	X	0	0	0	0	183H	32

B2: ngừng thang DC

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cải thang	Cải thang nhằm máy	Thay nội khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ tiếp	Trang
						0	1	2	3		
B2-01	Tần số khởi động thang phun DC	Cải thang Hz nhỏ nhất và nội khởi động tiến trình tần số của thang DC khi giảm tốc nên ngừng Khi B2-01 < E1-09, nội khởi động tới E1-09 nên tiến trình	0.0 ~ 10.0	0.5Hz	X	0	0	0	X	189H	
B2-02	Dòng thang phun DC	Cải thang dòng thang DC Cải thang danh định 100%	0 ~ 100	50%	X	0	0	0	X	18AH	
B2-03	Thời gian thang phun DC lúc khởi động	Cải thang thời gian thang phun DC lúc khởi động inverter Cải giá trị lại 0.00, thang phun DC sẽ không hoạt động khi inverter khởi động	0.00 ~ 10.00	0.00 giây	X	0	0	0	X	18BH	
B2-04	Thời gian thang phun DC lúc ngừng	Cải thang thời gian thang phun DC lúc khởi động inverter Cải giá trị lại 0.00, thang phun DC sẽ không hoạt động khi inverter khởi động	0.00 ~ 10.00	0.00 giây	X	0	0	0	X	18CH	

B3: truy tìm vận tốc (khởi động theo quán tính)

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cải thang	Cải thang nhằm máy	Thay nội khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ tiếp	Trang
						0	1	2	3		

B3-01	Tùy chọn truy tìm vẩn tốc	Cải tiến phương pháp truy tìm vẩn tốc khi khởi động 0: không kích hoạt 1: hồi tiếp MCK 2: phát hiện dòng	0~2	0	X	0	0	X	X	191H	93
B3-02	Dòng hoạt động khi truy tìm vẩn tốc	Cải tiến dòng hoạt động của truy tìm vẩn tốc Cải tiến tỷ lệ là 100% Vui lòng giảm giá trị cải tiến khi không kích hoạt lúc khởi động	0~200	120%	X	0	X	X	X	192H	93
B3-03	Thời gian giảm tốc khi truy tìm vẩn tốc (phát hiện dòng)	Cải tiến truy tìm vẩn tốc cho việc xuất ra trong tần số hoạt động thời gian giảm tốc	0.1~1 0.0	2.0 giây	X	0	X	X	X	193H	93
B3-04	Thời gian hồi truy tìm vẩn tốc	Thời gian hồi cải tiến khi khởi động, rồi khởi động lại tiến trình kích hoạt việc truy tìm tần số	0.0 ~20.0	0.2 giây	X	0	0	X	X	195H	93

B5: Nhiều khiên PID

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cải tiến	Cải tiến nhảm	Thay đổi khi năng hoạt động	Phương pháp nhiều khiên				Mã chế giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
B5-01	Lựa chọn nhiều khiên PID	0: không giá trị 1: ngoài PID là ngoài inverter, lỗi nhiều khiên D 2: ngoài PID là ngoài inverter, hồi tiếp nhiều khiên	0~4	0	X	0	0	0	0	1A5H	61

		PID 3: ngõ ra PID là hiệu chỉnh của ngõ ra inverter, lỗi hiệu chỉnh D 4: ngõ ra PID là hiệu chỉnh của ngõ ra inverter, hồi tiếp hiệu chỉnh D									
B5-02	Hiệu chỉnh cân bằng P	Cài đặt hiệu chỉnh cân bằng của hiệu chỉnh P	0.00 ~ 25.00	1.00	0	0	0	0	0	1A6H	62
B5-03	Thời gian tổng thời	Cài đặt thời gian tổng thời của hiệu chỉnh I	0.0 ~ 360.0	1.00 giây	0	0	0	0	0	1A7H	62
B5-04	Giới hạn tối đa của hiệu chỉnh tổng thời	Cài đặt giới hạn tối đa của hiệu chỉnh tổng thời, cài đặt 100% là tần số tối đa	0.0 ~ 100.0	100.0%	0	0	0	0	0	1A8H	62
B5-05	Thời gian phát sinh D	Cài đặt thời gian phát sinh của hiệu chỉnh D	0.00 ~ 10.00	0.00 giây	0	0	0	0	0	1A9H	62
B5-06	Giới hạn tối đa của ngõ ra PID	Cài đặt giới hạn giới hạn của ngõ ra PID, cài đặt 100% là tần số tối đa	0.0 ~ 100.0	100.0 %	0	0	0	0	0	1AAH	62
B5-07	Hiệu chỉnh bù PID	Hiệu chỉnh bù của ngõ ra PID	±100.0	0.0%	0	0	0	0	0	1ABH	63
B5-08	Thời gian trì hoãn ngõ ra PID	Cài đặt thời gian của ngõ ra PID lúc ra thấp	0.00 ~ 10.00	0.00 giây	0	0	0	0	0	1ACH	63
B5-09	Lựa chọn các tính của ngõ ra PID	Các tính của ngõ ra PID của tải / lỗi 0: bình thường	0 ~ 1	0	X	0	0	0	0	1ADH	63

		1: n̄aib ngōōic									
B5-10	N̄oi l̄oi ngoira PID	Cai n̄aib ngoira PID n̄eim̄oi r̄oing s̄oi phong n̄aib	0.0 ~25.0	1.0	X	0	0	0	0	1AEH	63
B5-11	L̄oia choin n̄aib ngōōi ngoira PID	0: Khi ngoira PID lai phui n̄onh, gīoi h̄aib ngoira lai 0 1: khi ngoira PID lai phui n̄onh th̄i n̄aib lai Khi cai B1-04 n̄eim̄aib chay ngōōic, ngoira lai 0	0 ~1	0	X	0	0	0	0	1AFH	63
B5-17	Giait̄r̄o muc n̄ich PID th̄oi gian tang/giaim̄ toic	Cai ḡiait̄r̄o muc n̄ich PID th̄oi gian tang / giam̄ toic, cai th̄oi gian n̄eim̄aib toic t̄oi 0 n̄eim̄ 100%	0.0~2 5.5	1.00giai	X	0	0	0	0	1B5H	64
B5-18	L̄oia choin v̄o tr̄i cuia boi n̄ieu khīn P	0: n̄ieu khīn P lai n̄oic lap 1: n̄iem̄ sai seiv̄oic qua n̄ieu khīn P, r̄oi enter v̄ao n̄ieu khīn I, D	0~1	0	X	0	0	0	0	1B6H	64
B5-19	L̄oia choin v̄o tr̄i tr̄i hoain ngoira PID	0: tr̄i hoain ngoira PID 1: tr̄i hoain ngoira n̄ieu khīn D	0~1	0	X	0	0	0	0	1B7H	63
B5-20	Reset l̄oia choin n̄ieu khīn	0: t̄oi n̄oing x̄oia tích h̄oi khi ngōng hoait̄ n̄oing 1: s̄oi d̄uic c̄oi n̄eim̄aib tích h̄oi	0~1	0	X	0	0	0	0	1B8H	62

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cải năng	Cải năng nhân máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Nhà chế giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
B6-01	Thời gian hoạt động bước 1	Thời gian hoạt động bước 1	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C0H	67
B6-02	Thời gian hoạt động bước 2	Thời gian hoạt động bước 2	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C1H	67
B6-03	Thời gian hoạt động bước 3	Thời gian hoạt động bước 3	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C2H	67
B6-04	Thời gian hoạt động bước 4	Thời gian hoạt động bước 4	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C3H	67
B6-05	Thời gian hoạt động bước 5	Thời gian hoạt động bước 5	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C4H	67
B6-06	Thời gian hoạt động bước 6	Thời gian hoạt động bước 6	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C5H	67
B6-07	Thời gian hoạt động bước 7	Thời gian hoạt động bước 7	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C6H	67
B6-08	Thời gian hoạt động bước 8	Thời gian hoạt động bước 8	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C7H	67
B6-09	Thời gian hoạt động bước 9	Thời gian hoạt động bước 9	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C8H	67
B6-10	Thời gian hoạt động bước 10	Thời gian hoạt động bước 10	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1C9H	67
B6-11	Thời gian hoạt động bước 11	Thời gian hoạt động bước 11	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1CAH	67
B6-12	Thời gian hoạt động bước 12	Thời gian hoạt động bước 12	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1CBH	67
B6-13	Thời gian hoạt động bước 13	Thời gian hoạt động bước 13	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1CCH	67
B6-14	Thời gian hoạt động bước 14	Thời gian hoạt động bước 14	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1CDH	67
B6-15	Thời gian hoạt động bước 15	Thời gian hoạt động bước 15	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1CEH	67
B6-16	Thời gian hoạt động bước 16	Thời gian hoạt động bước 16	0~255	0phút	X	0	0	0	0	1CFH	67
B6-17	Lựa chọn chế độ kiểm tra tiến trình tải trọng	0: hoạt động tuyến tính (một vòng) 1: hoạt động tuyến tính (liên tục 1) 2: hoạt động tuyến tính (liên tục 2) 3: Duy trì 4: hoạt động dần dần (một vòng) 5: hoạt động dần dần	0~6	0	X	0	0	0	0	1D0H	67

		(liên tục 1) 6: hoạt động dần dần (liên tục 2)									
B6-18	Lựa chọn chế độ nhiều khi tiến trình tối ưu	0: không kích hoạt 1: reset tiến trình hoạt động và thời gian về 0	0,1	0	0	0	0	0	0	1D1H	67

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cải thiết	Cải thiết nhân máy	Thay thế khi nâng hoạt động	Phương pháp nhiều khi				Mã chế độ tiếp	Trang
						0	1	2	3		
C1-01	Thời gian gia tốc 1	Cải thiết tăng/giảm tốc độ bước: A: sử dụng cốc ngoài vì nội chuyển nội tùy ý B: hoạt động PLC và hoạt động của bước, 1~8 (9~16) tốc độ bước phản hồi 1~8 kết hợp với thời gian tăng/giảm tốc Phát hiện lỗi hoạt động thời gian giảm tốc của ngoài cốc	0.0~6 000.0	10.0gi ây	X	0	0	0	0	200H	37
C1-02	Thời gian giảm tốc 1				X	0	0	0	0	201H	37
C1-03	Thời gian gia tốc 2				X	0	0	0	0	202H	37
C1-04	Thời gian giảm tốc 2				X	0	0	0	0	203H	37
C1-05	Thời gian gia tốc 3				X	0	0	0	0	204H	37
C1-06	Thời gian giảm tốc 3				X	0	0	0	0	205H	37
C1-07	Thời gian gia tốc 4				X	0	0	0	0	206H	37
C1-08	Thời gian giảm tốc 4				X	0	0	0	0	207H	37
C1-09	Thời gian gia tốc 5				X	0	0	0	0	208H	37
C1-10	Thời gian giảm tốc 5				X	0	0	0	0	209H	37
C1-11	Thời gian gia tốc 6				X	0	0	0	0	20AH	37
C1-12	Thời gian giảm tốc 6				X	0	0	0	0	20BH	37
C1-13	Thời gian gia tốc 7				X	0	0	0	0	20CH	37
C1-14	Thời gian giảm tốc 7				X	0	0	0	0	20DH	37
C1-15	Thời gian gia tốc 8				X	0	0	0	0	20EH	37
C1-16	Thời gian giảm tốc 8				0	0	0	0	0	20FH	37
C1-17	Thời gian ngừng khẩn cấp				X	0	0	0	0	210H	37

		ngoài vì chức năng ngừng khẩn cấp									
C1-18	Nhón và thời gian tăng/giảm tốc	0: 0.01 giây 1: 0.1 giây	0~1	1	X	0	0	0	0	211H	37
C1-19	Tần số chuyển đổi thời gian tăng/giảm tốc	Cải nhất tần số tối chuyển của thời gian tăng/giảm tốc Tần số hoạt động < C1-19: thời gian tăng/giảm tốc 1 Tần số hoạt động > C1-19: thời gian tăng/giảm tốc 4	0.0 ~400. 0	0.0Hz	X	0	0	0	0	212H	37
C1-20	Khuôn tăng/giảm khi tốc nội nhả bơm/PLC hoạt động	0: mẫu 1: 1~8 bơm hồi tiếp 1~8 kết hợp với thời gian tăng/giảm tốc hoạt động 9~16 bơm phản hồi 1~8 kết hợp với thời gian tăng/giảm tốc hoạt động	0~1	0	X	0	0	0	0	228H	37

C2: Các tính năng công S

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cài đặt	Cải nhất nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp điều khiển				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
C2-01	Thời gian của năng công S khi tăng tốc	Cải nhất mỗi các tính thời gian của năng công S tại thời gian tăng/giảm tốc bắt đầu và kết thúc	0.00 ~2.50	2.20 giây	X	0	0	0	0	213H	40
C2-02	Thời gian của năng công S khi kết thúc tăng tốc				X	0	0	0	0	214H	40
C2-03	Thời gian của năng công S				X	0	0	0	0	215H	40

	khi giảm tốc										
C2-04	Thời gian của nông công S khi kết thúc giảm tốc				X	0	0	0	0	216H	40

C3: nâng tính trượt

Stt	Diễn giải	Nội dung	Đãi cải nâng	Cải nâng nhất mới	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp nâng cao				Nhà chế giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
C3-01	Nội lõi bu trục	Nội lõi chính xác của vành tốc khi cài đặt Hiệu chỉnh cho cài xong lại cài thiết khi các tình huống sau xảy ra: 1. Nội lõi giảm tải khi tốc nội thấp hơn giảm tải mong muốn 2. Nội lõi giảm tải khi tốc nội cao hơn giảm tải mong muốn	0~2.5 0	0.00	0	0	X	X	X	217H	53
C3-02	Thời gian hoàn bu trục	Cải ms lại một lần và, cải thông số thời gian 1 lần và bu trục Hiệu chỉnh cho cài xong lại cài thiết khi các tình huống sau xảy ra: 1. Nội lõi giảm tải khi	0~100 00	200m s	X	0	X	X	X	218H	53
C3-03	Giới hạn của bu trục	Cải nhất giảm tải tối đa của bu	0~250	100%	X	0	X	X	X	219H	53

		trở công suất tối đa 100%									
--	--	---------------------------	--	--	--	--	--	--	--	--	--

C4: các tính torque

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp điều khiển				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
C4-01	Điều chỉnh bù ngẫu nhiên	Cài đặt bù ngẫu nhiên bằng phương pháp hiệu chỉnh cân chỉnh cân chỉnh cân chỉnh khi các tình huống sau xảy ra: 1. Giảm tải khi tải quá tải. 2. Giảm tải khi tải quá tải khi motor dao động. Vui lòng hiệu chỉnh dòng ngõ ra không vượt quá dòng ngõ ra danh định của inverter khi tốc độ quay.	0~2.5 0	1.00	0	0	X	X	X	21AH	52
C4-02	Thời gian trễ bù ngẫu nhiên	Cài đặt thời gian trễ bù ngẫu nhiên, cài đặt thời gian trễ bù ngẫu nhiên. Hiệu chỉnh cho cân chỉnh cân chỉnh khi các tình huống	0~100 00	200ms	X	0	0	X	X	21BH	52

		sau xảy ra: 1. Nâng giới hạn cài đặt khi motor dao động 2. Giảm giới hạn cài đặt khi phản hồi của motor quá yếu									
--	--	---	--	--	--	--	--	--	--	--	--

C5: Điều khiển cabin cốt

Stt	Diễn giải	Nội dung	Đại cài đặt	Cài đặt nhau máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp điều khiển				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
C5-01	Giới hạn vận tốc của ASR	Cài giới hạn vận tốc của vòng điều khiển vận tốc ASR	0.00 ~300.00	0.2	0	X	0	X	0	21CH	57
C5-02	Thời gian tổng thời của ASR	Cài thời gian tổng thời của vòng điều khiển vận tốc ASR	0.000 ~ 10.000	0.200 giây	0	X	0	X	0	21DH	57
C5-03	Giới hạn vận tốc của ACR	Cài giới hạn vận tốc của vòng điều khiển vận tốc ACR	0.00 ~ 300.00	0.2	X	X	X	X	0	221H	58
C5-04	Thời gian tổng thời của ACR	Cài thời gian tổng thời của vòng điều khiển vận tốc ACR	0.000 ~ 10.000	0.015 giây	X	X	X	X	0	222H	58
C5-05	Lựa chọn vận tốc/tổng thời của ACR	Lựa chọn nguồn của vận tốc/tổng thời ACR 0: cài bởi C5-06, C5-07	0 ~1	0	X	X	X	X	0	223H	58

		1: Giải trừ nhiễu phát hiện bằng cách sử dụng chổi năng tối ưu phát hiện của motor									
--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--	--

C6: TẠM SỎI MANG

Stt	Diễn giải	Nội dung		Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ giao tiếp	Trang
							0	1	2	3		
C6-02	Lựa chọn tạm sỏi mang	Lựa chọn tạm sỏi mang thích hợp:		0~15	2	X	0	0	0	0	225H	27
		0: 2K 1: 4K 2: 5K 3: 8K 4: 10K	5: 12.5K 6: 15K 7~14: 5K 15: Cài bởi C6-03; C6-04									
C6-03				2.0 ~ 15.0	12KHz	X	0	0	0	0	226H	27
C6-04				1.5 ~ 4.0	4KHz	X	0	0	0	0	227H	27

C6: TẦN SỐ MANG

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cải tần	Cải tần nhận máy	Thay đổi khi năng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
D1-01	Lệnh tần số 1	Tần số vận tốc chính ngoài bảng bấm phím	0.00 ~ 400.00	10.00 Hz	0	0	0	0	0	280H	68
D1-02	Lệnh tần số 2	Tần số hoạt động của vận tốc		0.00 Hz	0	0	0	0	0	281H	68
D1-03	Lệnh tần số 3	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	282H	68
D1-04	Lệnh tần số 4	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	283H	68
D1-05	Lệnh tần số 5	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	284H	68
D1-06	Lệnh tần số 6	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	285H	68
D1-07	Lệnh tần số 7	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	286H	68
D1-08	Lệnh tần số 8	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	287H	68
D1-09	Lệnh tần số 9	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	288H	68
D1-10	Lệnh tần số 10	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	289H	68
D1-11	Lệnh tần số 11	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	28AH	68
D1-12	Lệnh tần số 12	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	28BH	68
D1-13	Lệnh tần số 13	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	28CH	68
D1-14	Lệnh tần số 14	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	28DH	68
D1-15	Lệnh tần số 15	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	28EH	68
D1-16	Lệnh tần số 16	Tần số hoạt động của vận tốc			0	0	0	0	0	28FH	68
D1-17	Tần số Jog	Tần số Jog khi hoạt động		6.00 Hz	0	0	0	0	0	290H	68

D2: Giới hạn tần số

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cải tần	Cải tần nhạy	Thay đổi khả năng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ tiếp	Trang
						0	1	2	3		
D2-01	Giới hạn trên lệnh tần số	Cải tần giải trừ là 100% là tần số cao, cải tần giới hạn lệnh tần số	0.0 ~ 110.0	100.0%	X	0	0	0	0	291H	41
D2-02	Giới hạn dưới lệnh tần số			0%	X	0	0	0	0	292H	41

D3: Tần số nhạy

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cải tần	Cải tần nhạy	Thay đổi khả năng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ tiếp	Trang
						0	1	2	3		
D3-01	Tần số nhạy 1	Cải tần giải trừ giữa của tần số nhạy nhỏ mong muốn Không kích hoạt khi set = 0 Giải trừ phải thỏa set sao cho $d3-01 \geq d3-02 \geq d3-03$	0.0 ~ 400.0	0.0Hz	X	0	0	0	0	294H	41
D3-02	Tần số nhạy 2				X	0	0	0	0	295H	41
D3-03	Tần số nhạy 3				X	0	0	0	0	296H	41
D3-04	Nhiệt độ tần số nhạy	Cải tần nhiệt độ tần số nhạy Tần số nhạy \pm d3-04 là dải nhạy	0.0 ~ 20.0	1.0Hz	X	0	0	0	0	297H	41

E1: ñaïc tính V/f

Stt	Dieãn giãi	Noãi dung	Daãy caãi ñaët	Caãi ñaët nhaãy maãy	Thay ñoãi khi ñaùng hoãt ñoùng	Phoõng phaáp ñieãn khiẽn				Ñoã chæ giao tieáp	Trang
						0	1	2	3		
E1-01	Ñieãn aép ngoã vaõ	Caãi ñaët ñieãn aép ngoã vaõ inverter	155 ~ 500	220V	X	0	0	0	0	300H	48
E1-01	Lõa chõn ñoùng cong V/f	0-14: lõa chõn tõi 15 ñoùng bieãn ñieãn V/f thích hoãp	0~15	15	X	0	0	X	X	302H	48
E1-01	Taãn soã ngoã ra tõi ña	Caãi ñaët ñoùng cong V/f, luaët sau seõ phaãi ñoõc tuaãn thuõ khi caãi ñaët: E1-04 ≥ E1-06 > E1-07 ≥ E1-09 E1-05 ≥ E1-13 > E1-08 ≥ E1-10	40.0 ~ 400.0	60.0Hz	X	0	0	0	0	303H	48
E1-01	Ñieãn aép tõi ña		0.0 ~ 500.0	220.0 V	X	0	0	0	X	304H	48
E1-01	Taãn soã coã baãn		0.0 ~ 400.0	60.0Hz	X	0	0	0	0	305H	48
E1-01	Taãn soã ngoã ra chõnh giõa		0.0 ~ 400.0	3.0Hz	X	0	0	0	X	306H	48
E1-01	Ñieãn aép ngoã ra chõnh giõa		0.0 ~ 500.0	15.0V	X	0	0	0	X	307H	48
E1-01	Taãn soã ngoã ra tõi thieũ		0.0 ~ 400.0	1.5 Hz	X	0	0	0	X	308H	48
E1-01	Ñieãn aép tõi thieũ		0.0 ~ 500.0	9.0V	X	0	0	0	X	309H	48
E1-01	Ñieãn aép coã baãn	Ñieãn aép danh ñoùng motor	0.0 ~ 500.0	220.0 V	X	0	0	0	0	30CH	48

E2: Thông số motor

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cải đặt	Cải đặt nhai máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm soát				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
E2-01	Dòng danh định motor	Cải dòng danh định inverter lại 100%, cải dòng danh định motor	10.0 ~ 200.0	100.0 %	X	0	0	0	0	30EH	56
E2-02	Trượt motor	Cải hệ số trượt của motor lớn. Noise tối thiểu cải khi motor tới chế độ	0.00~2 0.00	2.00 Hz	X	0	0	0	0	30FH	56
E2-03	Dòng không tải motor	Cải dòng danh định inverter 100%, cải dòng không tải motor Noise tối thiểu cải khi motor tới chế độ	10.0 ~100.0	30.0%	X	0	0	0	0	310H	56
E2-04	Cốc của motor	Cải cốc của motor Noise tối thiểu cải khi motor tới chế độ	2~8	4cốc	X	0	0	0	0	311H	56
E2-05	Nhiệt độ motor	Cải nhiệt độ motor Noise tối thiểu cải khi motor tới chế độ	0.000 ~ 65.000	0.000 Ω	X	0	0	0	0	312H	56
E2-06	Nhiệt độ cảm biến của motor	Cải dòng danh định inverter 100%, Cải nhiệt độ giảm xảy ra khi motor chạy tới chế độ cảm. Noise tối thiểu cải khi motor tới chế độ	0.0 ~40.0	0.0%	X	0	0	0	0	313H	56

F1: Cài đặt PG (encoder)

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp điều khiển				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
F1-01	Xung PG	Cài xung PG để sử dụng	300 ~ 20000	1024	X	X	0	X	0	380H	80
F1-02	Chuyển động khi phát hiện thang PG (PGO)	Cài cách thang khi thang PG (PGO) được phát hiện 0: ngừng với giảm tốc (ngừng với thời gian giảm tốc là C1-02) 1: ngừng chạy tối đa 2: ngừng khẩn cấp (ngừng với thời gian giảm tốc là C1-09) 3: hoạt động liên tục (nếu báo về motor và máy móc, vui lòng ngừng cài trong thời gian bình thường)	0~3	1	X	X	0	X	0	381H	80
F1-03	Lỗi chọn chuyển động khi quá tốc xảy ra	Cài đặt cách ngừng khi quá tốc xảy ra: 0: ngừng bằng giảm tốc (ngừng với thời gian giảm tốc là C1-02) 1: ngừng chạy tối đa 2: ngừng khẩn cấp (ngừng với thời gian giảm tốc là C1-09) 3: hoạt động liên tục (nếu báo về motor và máy móc, vui lòng ngừng cài trong thời gian bình thường)	0~3	1	X	X	0	X	0	382H	80

F1-05	Cài hướng quay PG	0: chuyển ngược 1 phase trên khi motor chạy xuôi 1: chuyển ngược 1 phase trên khi motor chạy ngược	0~1	0	X	X	0	X	0	384H	80
F1-08	Phát hiện rò rỉ và quá tốc	Cài đặt cách phát hiện OS Rò rỉ và F1-08 (cài % tải mỗi rơ-lê)	0~120	115%	X	X	0	X	0	387H	81
F1-09	Phát hiện thời gian quá tốc	và, tối đa 100%) tải sẽ trên và phát hiện OS khi liên tục vượt quá thời gian cài đặt của F1-09	0.0 ~ 2.0	1.0 giây	X	X	0	X	0	388H	81
F1-14	Phát hiện thời gian thang PG	Cài đặt giới hạn mỗi rơ-lê và nếu cài thời gian phát hiện thang PG	0.0 ~ 10.0	2.0 giây	X	X	0	X	0	38DH	81

F1: Ngõ ra analog card encoder

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp điều khiển				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
F2-01	Lựa chọn tính năng AI1	Tính năng ngõ ra của lựa chọn như sau theo yêu cầu 0: 0V ~ 10V 1: -10V ~ +10V	0~1	0	X	0	0	0	0	390H	82
F2-02	Lựa chọn chức năng AI1	Cài chức năng AI1, vui lòng tham khảo hướng dẫn ngõ vào analog của chức năng	0 ~ 12		X	0	0	0	0	391H	82
F2-03	Ngõ lỗi ngõ ra AI1	Cài phản trăm 100% khi ngõ vào 10V nếu nhập ứng chức năng tùy chọn của F2-02 100%	0.0 ~ 1000.0		0	0	0	0	0	392H	82
F2-04	Hiệu chỉnh ngõ ra AI1	Cài đặt phản trăm của hiệu chỉnh	± 100.0		0	0	0	0	0	393H	82

		khi ngõ vào 10V (hay -10V)									
F2-05	Lựa chọn tính năng AI2	Tính năng ngõ ra của lựa chọn như sau theo yêu cầu 0: 0V ~ 10V 1: -10V ~ +10V	0~1		X	0	0	0	0	394H	82
F2-06	Lựa chọn chức năng AI2	Cài chức năng AI2, vui lòng tham khảo hàng số ngõ vào analog của chức năng	0 ~ 12		X	0	0	0	0	395H	82
F2-07	Ngõ lỗi ngõ ra AI2	Cài phản trăm 100% khi ngõ vào 10V nếu nhập ống chức năng tùy chọn của F2-02 100%	0.0 ~ 1000.0		0	0	0	0	0	396H	82
F2-08	Hiệu dreh ngõ ra AI2	Cài đặt phản trăm của hiệu dreh khi ngõ vào 10V (hay -10V)	± 100.0		0	0	0	0	0	397H	82

F2: Ngõ vào analog card encoder

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cài đặt	Cài đặt thay thế	Thay đổi khi hoạt động	Phương pháp điều khiển				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
F4-01	Lựa chọn chức năng AO1	Cài chức năng cở Vout , vui lòng tham khảo hàng số chức năng U1	1~27	1	X	0	0	0	0	3B0H	83
F4-02	Ngõ lỗi ngõ ra AO1	Cài đặt ngõ ra môi trường phòng nhiễu của ngõ ra analog	0 ~ 2.50	1.00	0	0	0	0	0	3B1H	83
F4-03	Lựa chọn chức năng AO2	Cài chức năng cở Vout , vui lòng tham khảo hàng số chức năng U1	1~27	1	X	0	0	0	0	3B2H	83
F4-04	Ngõ lỗi ngõ ra AO2	Cài đặt ngõ ra môi trường phòng nhiễu của ngõ ra analog	0 ~ 2.50	1.00	0	0	0	0	0	3B3H	83
F4-05	Hiệu dreh ngõ ra	Cài hiệu dreh trên thế 10V của	± 100	0%	0	0	0	0	0	3B4H	83

	AO1	ngoài analogs nên 100%										
F4-06	Hiệu dích ngoài AO2	Cải hiệu dích nên thế 10V của ngoài analogs nên 100%		± 100	0%	0	0	0	0	0	0	83
F4-07	Tính năng ngoài AO1	0: 0 ~ 10V 2: 0 ~ +10V (loic song)	1: -10V ~ =10V 3: -10V ~ + 0V (loic song)	0 ~ 3	0~3	X	0	0	0	0	3B6H	83
F4-08	Tính năng ngoài AO2	0: 0 ~ 10V 2: 0 ~ +10V (loic song)	1: -10V ~ =10V 3: -10V ~ + 0V (loic song)	0 ~ 3	0~3	X	0	0	0	0	3B7H	83

F6: Giao tiếp encoder card và CAN

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cải nất	Cải nất nhai maly	Thay nội khi năng hoạt động	Phương pháp nhiều khiên				Mã ch giao tiếp	Tra ng
						0	1	2	3		
F6-05	Lựa chọn nồng biểu diễn CAN	0: không kích hoạt 1: CAN thời cấp 2: CAN nguyên thủy (phoibien) chuyển động nhỏ trong chế độ 1 kết tiếp 3: CAN nguyên thủy chuyển động nhỏ trong chế độ 2 kết tiếp	0~2	0	X	0	0	0	0	3D4H	
F6-06	Giao tiếp ID CAN	Lựa chọn số nồng inverter sẽ nồng nối (chính) Giao tiếp ID (thời cấp)	1~ 8	1	0	0	0	0	0	3D5H	
F6-05	Lựa chọn khoảng rỗng CAN nên nối với dữ liệu format	1: lệnh tải sơ 2: tải sơ hoạt động	1 ~ 2	2	0	0	0	0	0	3D6H	
F6-05	Lựa chọn tỷ lệ	Lựa chọn CAN chính và thời cấp xuyên	0~ 1000.0	100.0	0	0	0	0	0	3D7H	

	soi CAN	qua ty soi truyền		%							
--	---------	-------------------	--	---	--	--	--	--	--	--	--

E1: Nấc tính V/f

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay nội khi nâng hoạt động	Phương pháp hiệu chỉnh				Mã chế giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
H1-01	Chức năng cồng DI1 nấc chức năng	0. Hiệu chỉnh hoạt động 3-dây 1. Limit tốc độ nấc bôóc 1 2. Limit tốc độ nấc bôóc 2 3. Limit tốc độ nấc bôóc 3 4. Limit tốc độ nấc bôóc 4 5. Lựa chọn tần số Jog (JOG) 6. Jog chạy tới (FJOG) 7. Jog chạy ngược (RJOG) 8. Thời gian khôi phục lại 9. Thời gian tăng/giảm tốc nấc bôóc 1 10. Thời gian tăng/giảm tốc nấc bôóc 2 11. Không kích hoạt hiệu chỉnh PID 12. Reset tích phân PID 13. Xác nhận hiệu chỉnh tích phân PID 14. Khôi phục chế độ PID 15. Chuyển nấc tính lỗi ngoài PID 16. Không sử dụng 17. Reset PLC	0 ~ 17	16	X	0	0	0	0	400H	42
H1-02	Chức năng cồng DI2 nấc chức năng			8	X	0	0	0	0	401H	42
H1-03	Chức năng cồng DI3 nấc chức năng			1	X	0	0	0	0	402H	42
H1-04	Chức năng cồng DI4 nấc chức năng			2	X	0	0	0	0	403H	42
H1-05	Chức năng cồng DI5 nấc chức năng			5	X	0	0	0	0	404H	42

H2: Contact cõc ngoi ra ña chõc naing

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cải nhanh	Cải nhanh máy	Thay nội khi nâng hoạt động	Phương pháp nhiều khi				Nhà chế giáo tiếp	Trang
						0	1	2	3		
H2-02	Ngoài relay nhà chức năng	0: hoạt động 1: tốc độ 0 2: inverter quá nhiệt 3: lỗi truyền động 4: lỗi quá tải 5: tăng tốc 6: giảm tốc 7: vận tốc vữa y 8: tần số bên 1 (tần số ngoài H2-03) 9: tần số bên 2 (tần số ngoài H2-03) 10: không sử dụng	0 ~ 10	0	X	0	0	0	0	40cH	44

E1: Năic tính V/f

Stt	Diện giải	Nội dung	Đại cai nội	Cai nội nội mới	Thay nội khi năng hoạt động	Phương pháp nội kiến				Nền ch giao tiếp	Tr ng
						0	1	2	3		
H3-	Lựa chọn chức	Nội là hàng số nội và nội là chức	0~12	1	X	0	0	0	0	410H	45

01	naïng IN3	naïng ôi trang tiếp theo									
H3-02	Ñôi lồi chöïc naïng IN3	Cai phan tram lai 100% khi ngoi vào 10V ñeï phan hoï chöïc naïng löïa choin 100% của H3-01	0.0 ~ 1000.0	100.0 %	0	0	0	0	0	411H	45
H3-03	Hieäu dõch chöïc naïng IN3	Taiñ soï toïc ñoï chñnh analog lai 100%, cai hieäu dõch taiñ soï khi ngoi vào 0V. taiñ soï toïc ña seï khõng bò võõit quai	± 100.0	0.0%	0	0	0	0	0	412H	45
H3-05	Löïa choin chöïc naïng IN2	Cai chöïc naïng của IN2, vui long tham khaiñ trang tiếp theo	0~12	1	0	0	0	0	0	414H	46
H3-06	Ñôi lồi chöïc naïng IN2	Cai phan tram lai 100% khi ngoi vào 10V ñeï phan hoï chöïc naïng löïa choin 100% của H3-02	0.0 ~ 1000.0	100.0 %	X	0	0	0	0	415H	46
H3-07	Hieäu dõch chöïc naïng IN2	Cai % hieäu dõch taiñ soï khi ngoi vào lai 0V	± 100.0	0.0%	0	0	0	0	0	416H	46
H3-09	Löïa choin chöïc naïng IN1	Cai chöïc naïng của IN2, vui long tham khaiñ trang tiếp theo	0~12	1	X	0	0	0	0	418H	46
H3-10	Ñôi lồi chöïc naïng IN1	Cai phan tram lai 100% khi ngoi vào 10V ñeï phan hoï chöïc naïng löïa choin 100% của H3-09	0.0 ~ 1000.0	100.0 %	0	0	0	0	0	419H	46
H3-11	Hieäu dõch chöïc naïng IN1	Cai % hieäu dõch taiñ soï khi ngoi vào lai 0V	± 100.0	0.0%	0	0	0	0	0	41AH	46
H3-12	Thõii gian loïc ngoi ra analog	Cai loïc của thõii gian cõic ngoi vào analog, tieñg õn seï ñõõic loïc, nhõng ngoi vào hoait ñõõng lai seï trõi ñeñ chaim	0.00 ~ 2.00	0.00 giay	X	0	0	0	0	41BH	46

H2: ngoi vào analog ña chöïc naïng

Stt	Dieñ giãi	Noïi dung	Phõõng phap ñieñ khieñ	Ñõõa chæ giao	Trang
-----	-----------	-----------	------------------------	---------------	-------

			0	1	2	3	tiếp	
0	Không sử dụng		0	0	0	0	X	
1	Tốc độ chính analog (vận tốc 1)	Tần số ngõ ra tối đa	0	0	0	0	X	
2	Tốc độ chính cộng thêm trước		0	0	0	0	X	
3	Ngắt tốc độ chính	Cắt ngắt thời gian tăng / giảm tốc	0	0	0	0	X	
4	Tần số bộ trôi 2 (vận tốc 2)	Tần số ngõ ra tối đa	0	0	0	0	X	
5	Tần số bộ trôi 3 (vận tốc 3)	Tần số ngõ ra tối đa	0	0	0	0	X	
6	Dòng thẳng DC	Dòng danh nhón inverter	0	X	0	X	X	
7	Giải trừ hồi tiếp PID	Tần số ngõ ra tối đa	0	0	0	0	X	
8	Giải trừ lệnh PID		0	0	0	0	X	
9	Giới hạn torque chạy tới	Ngẫu lược danh nhón motor	X	X	X	0	X	
10	Giới hạn torque chạy lui	Ngẫu lược danh nhón motor	X	X	X	0	X	
11	Giới hạn torque nháy	Ngẫu lược danh nhón motor	X	X	X	0	X	
12	Giới hạn torque tới/lui	Ngẫu lược danh nhón motor	X	X	X	0	X	

H4: ngõ ra analog

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cài đặt	Cài đặt nháy máy	Thay đổi khi năng hoạt động	Phương pháp điều khiển				Mã giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
H4-01	Lựa chọn chức năng V out	Cài chức năng cồng Vout, vui lòng tham khảo hàng số U1	1 ~ 27	11	X	0	0	0	0	41DH	47
H4-02	Ngắt ngõ ra V out	Cài ngõ ra analog nháy môi trường phòng nháy	0.00 ~ 2.50	1.00	0	0	0	0	0	41EH	47

H4-03	Hiệu chỉnh ngõ ra V out	Cài hiệu chỉnh biên thế của ngõ ra analog, 10V là 100%	± 10.0	0.0%	0	0	0	0	0	41FH	47
-------	-------------------------	--	------------	------	---	---	---	---	---	------	----

H5: Giao tiếp MODBUS

Stt	Diễn giải	Nội dung		Dãy cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ giao tiếp	Trang
							0	1	2	3		
H5-01	Địa chỉ (ID)	Cài ID của inverter		1 ~ 240	31	X	0	0	0	0	425H	
H5-02	Tốc độ chuyển giao	0: 1222bps 1: 2400bps 2: 4800bps	3: 9600bps 4: 19200bps	0 ~ 4	3	X	0	0	0	0	426H	
H5-03	Kiểm tra tính chính xác của bit	0: không kích hoạt 1: chính xác	2: lỗi	0 ~ 2	0	X	0	0	0	0	427H	
H5-06	Thời gian chờ phản hồi giao tiếp	Cài thời gian nhận thông tin từ inverter nếu không thông tin hồi tiếp		2 ~ 65	2ms	X	0	0	0	0	42AH	

H6: Ngõ ra analog

Stt	Diễn giải	Nội dung		Dãy cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ giao tiếp	Trang
							0	1	2	3		
H6-01	Chức năng xung ngõ vào	0: lệnh tải sơ 1: giải trừ hồi tiếp PID 2: giải trừ mức tiêu PID		0~2	0	X	0	0	0	0	42CH	84

H6-02	Bội nhịp xung ngoài vào	Cài tần số xung khi 100%	1000 ~ 32000	1440 Hz	0	0	0	0	0	42DH	84
H6-03	Nội lỗi xung ngoài vào	Cài môi trường phòng nhiễu của xung ngoài vào	0.0 ~ 1000.0	100.0 %	0	0	0	0	0	42EH	84
H6-04	Hiệu dreh xung ngoài vào	Cài xung ngoài vào khi 0	± 100.0	0.0 %	0	0	0	0	0	42FH	84
H6-05	Loic xung ngoài vào	Bu Cài thời gian loic của xung ngoài vào	0.00 ~ 2.00	0.10gi ây	0	0	0	0	0	430H	84

H5: Giao tiếp MODBUS

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay nội khi nâng hoạt động	Phương pháp điều khiển				Mã chế giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
L2-01	Hởng khi mất nên tạm thời	0: không kích hoạt 1: kích hoạt, khôi phục lại khi nên áp phục hồi trong thời gian L0-02, phát hiện nên áp thấp của nguồn chính khi vôit quai 2: chuyển động của CPU khi kích hoạt, khôi phục lại khi nguồn nên phục hồi (L2-02 sẽ không nên xem xét)	0 ~ 2	0	X	0	0	X	X	485H	92
L2-02	Thời gian bu khi mất nên tạm thời	Giới hạn thời gian kích hoạt khôi phục lại khi cài L2-01 = 1	0.0 ~ 2.0	0.1gi ây	X	0	0	X	X	486H	92
L2-04	Thời gian phục hồi nên áp	Từ 0V nên lúc phục hồi lại thời gian nên áp ngoài tối đa khi cài khôi phục lại	0.0 ~ 5.0	0.3gi ây	X	0	0	X	X	488H	92

L3: Tăng tốc trong giới hạn chống tri hoãn

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay nội khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chế độ giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
L3-01	Lựa chọn chống tri hoãn khi gia tốc	0: không kích hoạt 1: kích hoạt	0 ~ 1	1	X	0	0	0	0	48FH	88
L3-02	Mức chống tri hoãn khi gia tốc	Khi dòng danh nominal inverter là 100%, cài đặt mức chống tri hoãn trong gia tốc	0 ~ 200	150%	X	0	0	0	0	490H	88
L3-03	Giới hạn chống tri hoãn khi gia tốc	Giảm giới hạn chống tri hoãn trong gia tốc bằng cách cài đặt từ của L3-03 khi inverter chạy quá E1-06	0 ~ 100	50%	X	0	0	0	0	491H	89
L3-04	Lựa chọn chống tri hoãn khi giảm tốc	0: không kích hoạt 1: kích hoạt	0 ~ 1	1	X	0	0	0	0	492H	90
L3-05	Mức chống tri hoãn khi giảm tốc	0: không kích hoạt 1: thời gian giảm tốc 1 (C1-02) 2: thời gian giảm tốc 2 (C1-04)	0 ~ 2	1	X	0	0	X	X	493H	91
L3-06	Giới hạn chống tri hoãn khi giảm tốc	Khi dòng danh nominal inverter là 100%, cài đặt mức chống tri hoãn trong gia tốc	30 ~ 200	150%	X	0	0	X	X	494H	91

L7: Giới hạn ngẫu lực

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chi giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
L7-01	Giới hạn ngẫu lực chạy tới	Nhỏ motor, ngẫu lực danh định lại 100%, cài đặt giới hạn ngẫu lực, giới hạn của 4 góc phần tư có thể được cài đặt tổng cài	0 ~ 250	200%	0	X	X	X	0	4A7H	58
L7-02	Giới hạn ngẫu lực chạy ngược									4A8H	58
L7-03	Giới hạn ngẫu lực chiều quay tới									4A9H	58
L7-04	Giới hạn ngẫu lực chiều quay ngược									4AAH	58

L8: Phát hiện quá nhiệt

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dải cài đặt	Cài đặt nhà máy	Thay đổi khi nâng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chi giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
L8-01	Phát hiện quá nhiệt nhiệt độ môi trường	0: phát hiện quá nhiệt khi không có nhiệt độ môi trường 1: phát hiện quá nhiệt khi có nhiệt độ môi trường	0 ~ 1	0	X	0	0	0	0		96

		trôi									
L8-02	Mức phát dãi ba phát hiện quai nhiệt inverter	Khi L8-04 lại 100% nếu cải mức dãi ba phát hiện quai nhiệt inverter	50 ~ 100	90%	X	0	0	0	0		95
L8-03	Chuyển động khi phát hiện dãi ba quai nhiệt inverter	0: giảm tốc đến ngừng 1: ngừng tối đa 2: ngừng khẩn cấp 3: tiếp tục hoạt động	0 ~ 3	3	X	0	0	0	0		95
L8-04	Mức phát hiện quai nhiệt inverter	Cải °C lại một lần và nếu cải mức phát hiện quai nhiệt inverter	50 ~ 130	95°C	X	0	0	0	0		95

01: giới hạn ngẫu nhiên

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cải nhiệt	Cải nhiệt nhập máy	Thay đổi khi năng hoạt động	Phương pháp kiểm tra				Mã chức giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
O1-01	Hiện thời cải nhiệt công suất khi hoạt động	Cải nhiệt hiện thời công suất của màn hình khi hoạt động, cải công suất nhỏ lại U1-xx	1 ~ 37	2	0	0	0	0	0	500H	26
O1-02	cải nhiệt công suất khi ngừng	Cải nhiệt hiện thời công suất của màn hình khi ngừng, cải công suất nhỏ lại U1-xx	1 ~ 37	1	0	0	0	0	0	501H	26
O1-03	Hiện thời nhiệt độ cải nhiệt	Cải nhiệt độ hiện thời của tần số hiện thời công suất: 0.00: 0.01Hz 0.01: 0.01% 0.02: 0.1rpm 0.03 ~ 600.00: hiệu chỉnh phòng nhiệt. Cải tần số đến hiệu chỉnh nhiệt độ cấp, khi	0.00 ~ 600.00	0.00	X	0	0	0	0	502H	26

		giải trừ cài đặt 100.0 và chế độ mỗi đầu chạm thấp phản; nếu không, không có đầu chạm nào									
--	--	---	--	--	--	--	--	--	--	--	--

T1: Tối chỉnh thông số motor

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cài đặt	Cài đặt nhai máy	Thay nội khi nâng hoạt động	Phương pháp điều khiển				Nối chế giao tiếp	Trang
						0	1	2	3		
T1-02	Cài đặt bu V/f	Cài đặt phản trạm của hiệu chỉnh tối động động công V/f bu tốc độ thấp	0 ~ 100	100%	X	0	0	0	0	582H	21
T1-03	Nhiên áp danh nhònh motor	Tiến trình tối chỉnh thông số bảng với thông số gốc của motor Cài 100% nên dòng danh nhònh của inverter khi cài dòng	0.0 ~ 500.0	220.0V	X	0	0	0	0	583H	21
T1-04	Dòng danh nhònh motor		10. ~ 200.0	100.0%	X	0	0	0	0	584H	21
T1-05	Tần số danh nhònh motor		0.0 ~ 400.0	60.0Hz	X	0	0	0	0	585H	21
T1-06	Cốc motor		2 ~ 8	4cốc	X	0	0	0	0	586H	21
T1-07	RPM danh nhònh motor		0 ~ 7200	1750rpm	X	0	0	0	0	587H	21

U1: Tình trạng màn hình

Stt	Diễn giải	Nội dung	Dãy cài đặt	Cài đặt nhai máy	Phương pháp điều khiển				Nối chế giao tiếp	Trang
					0	1	2	3		

U1-01	Lệnh tần số	Cải nhất lệnh tần số	Tần số	0.01Hz	0	0	0	0	40H	
U1-02	Tần số ngoài	Tần số của ngoài thời tiết	ngoài tối đa		0	0	0	0	41H	
U1-03	Dòng ngoài	Dòng ngoài	Dòng danh định inverter	0.1A	0	0	0	0	42H	
U1-04	Chế độ nhiều khiên	Hiện thời cải nhất của chế độ nhiều khiên hiện tại	Không	0	0	0	0	0	43H	
U1-05	Tốc độ motor	Hiện thời tốc độ motor thông qua hồi tiếp PG	Tần số ngoài tối đa	0.01Hz	X	0	X	0	44H	
U1-06	Nhiên áp ngoài	Nhiên áp ngoài	Nhiên áp ngoài tối đa	0.1V	0	0	0	0	45H	
U1-07	Nhiên áp DC bus	Giới hạn nhiệt của nguồn DC thời cấp	1000V	0.1V	0	0	0	0	46H	
U1-08	Nguồn ngoài	Hiện thời nguồn ngoài hiện tại	Không	1W	0	0	0	0	47H	
U1-09	Lệnh ngẫu lực	Hiện thời lệnh ngẫu lực dòng vector nhiều khiên gan cốt	100% ngẫu lực	0.1%	X	X	X	0	48H	
U1-10	Tình trạng cồng DI	Hiện thời tình trạng ngoài của cồng DI hiện tại	Không	1	0	0	0	0	49H	
U1-11	Tần số hoạt động	Lệnh tần số sau khi tăng/giảm tốc	Tần số ngoài tối đa	0.01Hz	0	0	0	0	4AH	
U1-12	Tình trạng hoạt động	Hiện thời tình trạng hoạt động hiện tại	Không	1	0	0	0	0	4BH	
U1-13	Fireware	Hiện thời fireware của board nhiều khiên hiện tại	Không	0.01	0	0	0	0	4CH	
U1-14	Giới hạn ngoài	Giới hạn ngoài của analog IN1	8192	1	0	0	0	0	4DH	

	IN1									
U1-15	Giới trở ngõ vào IN2	Giới trở ngõ vào của analog IN2							4EH	
U1-16	Giới trở ngõ vào IN3	Giới trở ngõ vào của analog IN3							4FH	
U1-17	Giới trở lệnh PID	Giới trở lệnh của PID	100%	0.01%	0	0	0	0	50H	
U1-18	Giới trở hồi tiếp PID	Giới trở hồi tiếp của PID							51H	
U1-19	Giới trở ngõ ra PID	Giới trở ngõ ra của PID							52H	
U1-20	Lệnh tần số của ngõ ra PID	Hiện thời giới trở tuyệt đối của lệnh tần số được sinh ra bởi PID code	Tần số ngõ ra tối đa	0.01Hz	0	0	0	0	53H	
U1-21	Giới trở lệnh tốc độ code	Hiện thời lệnh ngõ vào của tốc độ code	100%	0.01%	X	0	X	0	54H	
U1-22	Giới trở hồi tiếp tốc độ code	Hiện thời giới trở hồi tiếp của tốc độ code	100%	0.01%	X	0	X	0	55H	
U1-23	Giới trở lỗi tốc độ code	Hiện thời giới trở lỗi của tốc độ code	100%	0.01%	X	0	X	0	56H	
U1-24	Dòng iq	Hiện thời dòng trục q	Dòng danh định inverter	0.1A	0	0	0	0	57H	
U1-25	Dòng id	Hiện thời dòng trục d							58H	
U1-26	Nhiên áp ngõ ra Vq	Hiện thời nhiên áp ngõ ra trục q	Nhiên áp ngõ ra tối đa	0.1V	0	0	0	0	59H	
U1-27	Nhiên áp ngõ ra Vd	Hiện thời nhiên áp ngõ ra trục d							5AH	
U1-28	Fireware của card encoder	Hiện thời fireware của encoder card	Không	0.01	0	0	0	0	5BH	
U1-29	Nhiệt độ module	Hiện thời nhiệt độ hiện tại của	Không	0.1 ⁰ C	0	0	0	0	5CH	

		module								
U1-30	Tyisoi giao tiep leithuoc 1	Hien tho tyisoi giao tiep thanh cong cua phan leithuoc n khi soidung choc nang giao tiep CAN laichui	Khong		0	0	0	0	5DH	
U1-31	Tyisoi giao tiep leithuoc 2								5EH	
U1-32	Tyisoi giao tiep leithuoc 3								5FH	
U1-33	Tyisoi giao tiep leithuoc 4								60H	
U1-34	Tyisoi giao tiep leithuoc 5								61H	
U1-35	Tyisoi giao tiep leithuoc 6								62H	
U1-36	Tyisoi giao tiep leithuoc 7								63H	
U1-37	Tyisoi giao tiep leithuoc 8								64H	

U2: Lõu sõi cỏi

Stt	Diễn giải	Nội dung	Ngoài 10V analog phản hồi	Nôn và nhỏ nhất	Phương pháp kiểm tra				Mã chức giao tiếp	Trang
					0	1	2	3		
U2-01	Lõu sõi cỏi 1	Sõi cỏi gần nhất xảy ra	Khong	0	0	0	0	0	53H	
U2-02	Lõu sõi cỏi 2	Sõi cỏi gần thời 2 xảy ra		0	0	0	0	0	54H	
U2-03	Lõu sõi cỏi 3	Sõi cỏi gần thời 3 xảy ra		0	0	0	0	0	55H	
U2-04	Lõu sõi cỏi 4	Sõi cỏi gần thời 4 xảy ra		0	0	0	0	0	56H	