

FRECON FR SERISI INVERTER PARAMETRELERİ

5. 2 Standart Fonksiyon Parametreleri

Tablo 5-1 Standart İşlev Parametreleri

Param.	Parametre adı	Ayar aralığı	Varsayılan	attr
Grup F00: Sistem Parametreleri				
F00.00	Kullanıcı ayarı Parola	0 ~ 65535	0	x
F00.01	Parametrelerin gösterimi	0: Tüm parametreleri göster 1: Yalnızca F00.00, F00.01 ve kullanıcı tanımlı parametreleri görüntüle F17.00 ~ F17.29 2: Yalnızca A0-00, A0-01'i ve fabrika varsayılanı ile olan parametreleri görüntüleyin	0	x
F00.02	Parametre Koruması	0: Tüm parametre programlanabilir 1: Sadece F00.02 ve bu parametre programlanabilir	0	x
F00.03	G / P tipi ekran	0: G tipi (sabit tork yükü) 1: P tipi (değişken tork yükü örneğin, fan ve pompa)	0	x
F00.04	Fabrika ayarları ve parameter başlatma	0: İşlem yok 1: Tüm parametreleri fabrika ayarlarına döndürün (motor parametreleri hariç) 2: Arıza kaydını sil 3: Yedekleme akımı kullanıcı parametreleri 4: Kullanıcı yedekleme parametrelerini geri yükleyin 5: Fabrika ayarlarına geri dönün (motor parametresini ekleyin) 6: Güç tüketimi sıfır temizleme (U00.35)	0	x
F00.05	Parametrelerin Kopyası (Bir yükleme ve indirme modülüne ihtiyacınız var)	0: İşlem yok 1: Yükleme parametresi 2: İndirme parametresi (motor parametreleri hariç) 3: İndirme parametresi (motor parametreleri dahil)	0	x
F00.06	Parametre düzenleme modu	0: Tuş takımı ile düzenlenebilir ve RS485 1: Tuş takımı ile düzenlenebilir 2: RS485 ile düzenlenebilir	0	x
F00.08	Motor 1 kontrol modu	0: Gerilim / Frekans (V / F) kontrol 1: Sensörsüz vektör kontrolü 1 2: Sensörsüz vektör kontrolü 2	1	x
F00.09	DI7 / HI giriş modu	0: Dijital giriş terminali 7 1: Pulse girişi	0	x
F00.10	AI1 \ AI2 \ AI3 giriş modu	Bİrler basamağı: AI1 0: Analog giriş 1: Dijital giriş Onlar basamağı : AI2 (AI1 ile aynı) Yüzler basamağı: AI3 (AI1 ile aynı)	000	x
F00.11	Y2 / HO giriş modu	0: Dijital Output terminali 2 1: Pulse çıkışı	0	x
F00.12	PWM optimizasyonu	Bİrler basamağı: PWM modülasyon modu 0: Sabit taşıyıcı 1: Rastgele taşıyıcı 2: Sabit taşıyıcının değer kaybı 3: Rastgele taşıyıcının değer kaybı Onlar basamağı : PWM modülasyon modu 0: Yedi bölüm modu 1: Beş bölüm modu 2: Beş bölüm ve yedi parçalı otomatik değiştir	000	x

		Yüzler basamağı: aşırı modülasyon ayarı 0: Etkin değil 1: Etkin		
F00.13	Taşıyıcı frekansı	0.700 ~ 16.000kHz	model tanımlanmış	Δ
F00.14	Üst taşıyıcı Sıklık	0.700 ~ 16.000kHz	8.000kHz	x
F00.15	Alt taşıyıcı Sıklık	0.700 ~ 16.000kHz	2.000kHz	x
F00.16	Çıkış gerilimi	5.0 ~ 15 % 0.0	% 100.0	x
F00.17	AVR	0: Etkin değil 1: Etkin 2: AVR, DC ise Etkin değil bus voltajı > anma DC bara voltajı ve DC bara voltajı DC bara anma voltajı ise Etkin olacaktır.	1	x
F00.18	Fan kontrolü	0: Açılışta çalıştırın 1: Fan çalışırken çalışma	1	x
F00.19	Fabrika şifresi	0 ~ 65535	0	x
F00.20	İnvertör anma gücü	0.2 ~ 1000 .0kW	model tanımlanmış	⊙
F00.21	İnvertör anma gerilimi	60 ~ 660V	model tanımlanmış	⊙
F00.22	İnvertör anma akımı	0,1 ~ 1500,0A	model tanımlanmış	⊙
F00.23	Yazılım versiyonu	0,00 ~ 655,35	model tanımlanmış	⊙
F00.24	Bayi şifresi	0 ~ 65535	0	x
F00.25	Çalışma süresi ayarlama	0 ~ 65535h (0: Inval i, d)	0h	x
F0 1 Grubu : Frekans Komutanlığı				
F01.00	Frekans kaynağı seçim	0: Ana frekans kaynağı 1: Yardımcı frekans kaynağı 2: Master + Yardımcı 3: Master - Yardımcı 4: MAX {Master, Yardımcı} 5: MIN {Master, Yardımcı} 6: AI1 (Master + Yardımcı) 7: AI2 (Master + Yardımcı)	0	x
F01.01	Ana frekans Komut Kaynağı	0: Ana dijital ayar (F01.02) 1: tuş takımı potansiyometre 2: AI1 analog girişi 3: Haberleşme 4: Çok referans 5: PLC 6: Proses PID çıkışı 7: X7 / HI pulse girişi 8 : AI2 9 : AI3	1	x
F01.02	Master Frekansın Dijital Ayarı	0,00 ~ Fmax	5 0,00Hz	Δ
F01.03	Yardımcı Frekans Komut Kaynağı	0: Yardımcı dijital ayar (F01.04) 1: tuş takımı potansiyometre 2: AI1 analog girişi 3: Haberleşme 4: Çok referans 5: PLC 6: Proses PID çıkışı 7: X7 / HI pulse girişi 8: Analog giriş AI2 9: Analog giriş AI3	0	x
F01.04	yardımcı frekans Dijital ayarı	0,00 ~ Fmax	5 0,00Hz	Δ
F01.05	Yardımcı frekans aralığı	0: Maksimum frekansa göre 1: Ana frekansa göre	0	x
F01.06	Yardımcı katsayısı Sıklık	% 0.0 ~ % 150.0	% 100.0	Δ
F01.07	Jog frekansı	0,00 ~ Fmax	5.00Hz	Δ
F01.08	Maksimum frekans	20.00 ~ 600.00Hz	50.00Hz	x

F01.09	Frekans Üst limit	Fdown ~ Fmax Alt sınır frekansı ~ maksimum Sıklık	50.00Hz	x
F01.10	Frekans Alt limit	0.00 ~ Fup	0.00Hz	x
F01.11	Komut frekansı alt limit frekansından düşük olduğunda yapılan işlem	0: Alt sınır frekansında çalıştır 1: 0 Hz'de çalıştırma, F01.12 ile ayarlanan zaman gecikmesinden sonra aktif hale gelir.	0	x
F01.12	Alt limit frekans çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0	60.0s	x
F01.13	Bu frekansta b u kadar, frekans telafisini başlamak	0,00 ~ 600.00Hz	50.00Hz	Δ
F01.14	50Hz başına frekans telafisi	0,00 ~ 50.00Hz	0.00Hz	Δ
F02 Grubu: Başlat / Durdur Kontrolü				
F02.00	Çalıştır komutu	0: Tuş takımı kontrolü (LED kapalı) 1: Terminal kontrolü (LED açık) 2: Haberleşme kontrolü (LED yanıp söner)	0	x
F02.01	Koşu yönü	0: İleri 1: Geri	0	Δ
F02.02	Geri geçirmez eylem	0: Geri Etkin 1: Geri Etkin değil	0	x
F02.03	İleri ve Ger yaparken aradaki ölü zamanı	0.0 ~ 6000.0	0.0s	x
F02.04	Başlangıç modu	Bİrler basamağı: Başlat Modu 0: Doğrudan başla 1: Dönme hızı parça ve tekrar başlat Onlar basamağı: kısa devre algılama fonksiyonu 0: Topraklanmamış kısa devre bulma 1: Topraklama kısa devre ilk başlamadan önce algılama 2: Topraklama kısa devre Her başlamadan önce algılama Yüzler basamağı : Hız izleme 0: Sıfır hıza takip 1: Maksimum frekanstan takip edin Binler basamağı: Jog işlevi önceliğe sahipse seçin 0: Devre dışı 1: Etkin Binler basamağı hakkında : İzleme yönü 0: Durduğunda son yön 1: Olumlu yön 2: Olumsuz yön	0 000 0	x
F02.05	Başlangıç frekansı	0.00 ~ 10.00Hz	0.00Hz	x
F02.06	Başlangıç frekansı tutma süresi	0.0 ~ 100.0	0.0s	x
F02.07	Başlangıç dc fren akımı	% 0.0 ~ % 150.0	% 0.0	x
F02.08	Başlangıçta DC frenleme süresi	0.0 ~ 100.0	0.0s	x
F02.09	Hızlı arama akımı	% 0.0 ~ % 180.0	1 3 % 0,0	Δ
F02.10	Sped arama yavaşlama zamanı	0,0 ~ 10,0	1.0s	x
F02.11	Hızlı arama katsayısı	0,01 ~ 5,00	0.30	Δ
F02.12	Durdurma modu	0: Durdurmak için rampa 1: Durmak için sahil	0	x
F02.13	DC frenlemenin başlangıç frekansı	0,01 ~ 50,00Hz	2.00Hz	x
F02.14	DC frenleme akımını durdur	% 0.0 ~ % 150.0	% 0.0	x
F02.15	DC frenlemenin durma süresi	0.0 ~ 30.0	0.0s	x
F02.16	DC fren zamanını durdur	0.0 ~ 30.0	0.0s	x
F02.17	Dinamik fren	0: Etkin değil 1: Etkin 2: Çalışırken Etkin 3: Yavaşlamada etkin	0	x
F02.18	Dinamik frenlemenin gerilimi	480 ~ 800V	700V	x

F02.19	Fren kullanım oranı	5.0 ~ % 100.0	% 100.0	x
F02.20	0Hz çıkış seçimi	0 : Gerilim çıkışı yok 1 : Gerilim çıkışı	0	x
F02.21	Tekrar açmanın otomatik başlatılması	0: Geçersiz 1: Geçerli	0	Δ
F02.22	Otomatik başlatma ve tekrar açma arasında bekleme süresi	0.0 ~ 10.0s	0.5s	Δ
F03 Grubu: Hızlanma / Yavaşlama Parametreleri				
F03.00	Hızlanma zamanı 1	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.01	Yavaşlama zamanı 1	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.02	Hızlanma zamanı 2	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.03	Yavaşlama zamanı 2	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.04	Hızlanma zamanı 3	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.05	Yavaşlama zamanı 3	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.06	Hızlanma zamanı 4	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.07	Yavaşlama zamanı 4	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.08	Hızlanma zamanı	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.09	Jog yavaşlama zamanı	0.0 ~ 6000.0	15.0s	Δ
F03.10	Hızlanma / Yavaşlama eğrisi	0: Doğrusal Hızlanma / Yavaşlama 1: S eğrisi Hızlanma / Yavaşlama	0	x
F03.11	S eğrisinin ivmelenmesinin ilk segment zamanı	0.0 ~ 6000.0	0.0s	x
F03.12	Hızlanma ve yavaşlama zaman birimi	0 : 0,1 1 : 0.01	0	x
F03.13	Frekans geçiş noktasıhızlanma zamanı arasında 1ve hızlanma zamanı 2	0,00 ~ Fmax	0.00Hz	x
F03.14	Frekans geçiş noktasıarasında yavaşlama zamanı 1 ve yavaşlama zamanı 2	0,00 ~ Fmax	0.00Hz	x
F03.15	S eğrisinin ivmelenmenin bitiş zamanı	0.0 ~ 6000.0	0.0s	x
F03.16	S eğrisindeki yavaşlamanın ilk segment zamanı	0.0 ~ 6000.0	0.0s	x
F03.17	S eğrisinin yavaşlama bitiş segment zamanı	0.0 ~ 6000.0	0.0s	x
Grup F04 Dijital Giriş				
F04.00	DI1 terminalinin işlevi	0 0: İşlev yok	1	x
F04.01	DI2 terminalinin işlevi	0 1: İleri Koşu (FWD (İLERİ))	2	x
F04.02	DI3 terminalinin işlevi	0 2: Geri Koşu (REV (GERİ))	7	x
F04.03	DI4 terminalinin işlevi	0 3: Üç telli kontrol	13	x
F04.04	DI5 terminalinin işlevi	0 4: JOG İleri	0	x
F04.05	DI6 terminalinin işlevi	0 5: JOG Geri	0	x
F04.06	DI7 terminalinin işlevi	0 6: Durmak için sahil	0	x
F04.07	AI1 terminalinin işlevi	0 7: Hata sıfırlama (RESET)	0	x
F04.08	AI2 terminalinin işlevi	0 8: Askıya alınmış koşu	0	x
F04.09	Terminal AI3'ün işlevi	0 9: Harici hata girişi 10: Terminal YUKARI 11: Terminal AŞAĞI 12: YUKARI / AŞAĞI (/ v dahil) anahtar) ayar temizle 13: Çok kademeli frekans terminali 1 14: Çok kademeli frekans terminali 2 15: Çok kademeli frekans terminali 3 16: Çok kademeli frekans terminali 4 17: Hızlanma / Yavaşlama zamanı determinanı 1 18: Hızlanma / Yavaşlama zamanı determinanı 1 19: Accel / Decel Etkin değil (rampa durdurma dahil değildir) 20: Yardımcı hıza geç ayar 21: PLC durumu sıfırlandı 22: Basit PLC duraklatıldı 23: Basit PLC duraklatıldı 24: PID ayar yönü 25: PID entegrasyonu duraklatıldı 26: PID parametre anahtarı	0	x

		27: Dönüş frekansı duraklaması (akımı çıkışı Sıklık) 28: Dönüş frekansını sınırlama (merkezi frekansı çıkar) 29: Çalıştır komutu tuş takımı kontrol 30: Çalıştır komutu terminal kontrolü 31: Çalıştır komutu konumuna geçti Haberleşme kontrolü 32: Sayı girişi 33: Sayımı temizle 34: Uzunluk sayısı 35: Uzunluk temizle 36: DC fren girişi komutu durdurmak 37: Hız / tork kontrol anahtarı 38: Geri Yok 39: İleri yok		
F04.10	Dijital girişlerin filtreleme süresi	0.000 ~ 1.000s	0.010s	Δ
F04.11	DI1 geçerliliğinden önceki gecikme zamanı	0.0 ~ 300.0 s	0.0s	Δ
F04.12	DI2 geçerliliğinden önceki gecikme zamanı	0.0 ~ 300.0 s	0.0s	Δ
F04.13	Terminal DI1 ~ DI5 pozitif / negatif mantık	DI5 , DI4 , DI3 , DI2 , DI1 0: Pozitif mantık (Terminaler 24V'da 0V / off'ta açık) 1: Negatif Mantık (Terminaler 24V'da 0V'da / açık)	00000	x
F04.14	Terminal DI6 ~ AI3 pozitif / negatif mantık	AI3 , AI2 , AI1 , DI7 , DI6 0: Olumlu mantık 1: Olumsuz Mantık	00000	x
F04.15	FWD (İLERİ) / REV (GERİ) terminali kontrol modu	0: İki telli mod 1 1: İki telli mod 2 2: Üç telli mod 1	0	x
		3: Üç telli mod 2		

F04.16	Terminal YUKARI / AŞAĞI frekans ayarı kontrol	Birler basamağı: durduğunda hareket 0: Temizle 1: Holding Onlar basamağı : güç kaybı üzerine eylem 0: Temizle 1: Holding Yüzler basamağı: integral fonksiyon 0: Integral işlev yok 1: Integral işlevi Etkin Binler basamağı : Negatif frekansa düşürülebiliyorsa seç 0: Devre dışı bırak 1: Etkinleştir Binler basamağı On : UP / DOWN temizlemek için Jog eylem 0: Açık Değil 1: Temizle	00 00 1	x

F04.17	Terminal YUKARI / AŞAĞI frekans değişim adımı boyut	0,00 ~ 50,00Hz 0,00: Etkin değil	1.00 Hz / 200 ms	Δ
F04.18	terminal güç açıldığında eylem seçimi	0 : Seviye etkili	0	x
		1 : Kenar tetikleyici + Seviye etkili(Güç açıkken)		
		2: Kenar tetikleyici + Seviye etkili (Her başlangıç)		
F04.19	D11 geçersiz olmadan önceki gecikme süresi	0.0 ~ 300.0s	0.0s	Δ
F04.20	D12 geçersiz olmadan önceki gecikme süresi	0.0 ~ 300.0s	0.0s	Δ
Grup F05 Dijital Çıkış				
F05.00	Y1 çıkış fonksiyonu	0 0: Çıktı yok	1	x
F05.01	Y2 çıkış işlevi	0 1: Sürücü çalışıyor	3	
F05.02	Röle 1 çıkış fonksiyonu	0 2: Hata çıkışı	2	x
F05.03	Röle 2 çıkış fonksiyonu	03 : Frekans seviyesi tespiti FDT1 çıkışı	11	x
		0 4: Frekans seviyesi tespiti FDT2 çıkışı		
		0 5: 0 Hz çalışırken 1 sürücü (durmada çıktı yok)		
		0 6: 0 Hz çalışan 2 sürücü (durma çıkışı)		
		0 7: Üst sınır frekansı elde edildi		
		0 8: Alt sınır frekansına erişildi		
		0 9: Elde edilen frekans		
		10: Inverter çalışmaya hazır		
		11: Sürücü (motor) aşırı yük alarmı		
		12: İnvörtör aşırı ısınma uyarısı		
		13: Mevcut çalışma süresi		
		14: Birikmeli açılış zamanı elde		
		15: Ardışık çalışma süresi elde		
		16: PLC döngüsü tamamlandı		
		17: Elde edilen sayı değerini ayarlayın		
		18: Belirlenen sayım değerine ulaşıldı		
		19: Ulaşılan Uzunluk		
		20: Yük alarmı altında		
		21: Fren çıkışı		
		22: D11		

		23: DI2 24: Ayarlanan frekans aralığına ulaştığında (FDT1)		
F05.04	Y1 çıkış gecikme süresi	0.0 ~ 6000.0s	0.0s	Δ
F05.05	Y2 çıkış gecikme süresi	0.0 ~ 6000.0s	0.0s	Δ
F05.06	R1 çıkış gecikme süresi	0.0 ~ 6000.0s	0.0s	Δ
F05.07	R2 çıkış gecikme süresi	0.0 ~ 6000.0s	0.0s	Δ
F05.08	Digital çıkışların izin durumları	Bİrler basamağı: Y1	0000	x
		0: Olumlu mantık		
		1: Olumsuz mantık		
		Onlar basamağı : Y2 (Bİrler basamağı ile aynı)		
		Yüzler basamağı: Röle 1 çıkışı (Bİrler basamağı ile aynı)		
		Binler basamağı: Röle 2 çıkışı (Bİrler basamağı ile aynı)		
F05.09	Algılama genişliği ulaşılan frekans	0.00 ~ 20.00 Hz	5.00Hz	x
F05.10	FDT1 üst sınır	0,00 ~ Fmax	30.00Hz	x
F05.11	FDT1 alt sınır	0,00 ~ Fmax	30.00Hz	x
F05.12	FDT2 üst sınır	0,00 ~ Fmax	30.00Hz	x
F05.13	FDT2 alt sınır	0,00 ~ Fmax	30.00Hz	x
F05.14	Ardışık koşu zaman	0.0 ~ 6000.0Min 0.0: Etkin değil	0.0Min	x
F05.15	Birikimli açılış zaman ayarı	0 ~ 65535h 0: Etkin değil	0h	x
F05.16	Birikmeli koşu zaman ayarı	0 ~ 65535h 0: Etkin değil	0h	x
F05.17	Fren kontrol seçimi	0: Etkin değil	0	x
		1: Etkin		
F05.18	Fren açılış frekansı	Kapalı frekans ~ 30.00Hz	2.50Hz	x
F05.19	Fren açılış akımı	0.0 ~% 200,0	% 0.0	Δ
F05.20	Fren açık bekleme süresi	0,00 ~ 10.00s	0.00s	x
F05.21	Açık çalışma süresi fren	0,00 ~ 10.00s	0.50s	x
F05.22	Fren kapalı frekansı	0.00Hz ~ açılmış frekans	2.00Hz	x
F05.23	Fren yakın bekleme süresi	0,00 ~ 10.00s	0.00s	x
F05.24	Fren yakın çalışma süresi	0,00 ~ 10.00s	0.50s	x
Grup F06 Analog ve Pulse Girişi				
F06.00	Minimum eğri girişi	0.0% ~ çekim noktası girişi1	1.0%	Δ

	AI1	eğri AI1		
F06.01	İlgili değeri ayarla minimum giriş eğri AI1	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F06.02	Çekim noktası girişi AI1 eğrisinin 1'i	AI1 eğrisinin minimum girişi AI AI1 eğrisinin bükülme noktası 2'nin girişi	% 100, 0	Δ
F06.03	İlgili değeri ayarla çekim girişi AI1 eğrisinin 1 noktası	-100.0 ~% 100.0	% 100, 0	Δ
F06.04	Çekim noktası girişi AI1 eğrisinin 2'si	AI1 eğrisinin çarpma noktası 1'in girişi ~ AI1 eğrisinin maksimum girişi	% 100, 0	Δ
F06.05	İlgili değeri ayarla çekim girişi AI1 eğrisinin 2 noktası	-100.0 ~% 100.0	% 100, 0	Δ
F06.06	Maksimum eğri girişi AI1	Eğri bükülme noktası 2'nin girişi AI1 ~% 100.0	% 100.0	Δ
F06.07	İlgili değeri ayarla maksimum girişi eğri AI1	-100.0 ~% 100.0	% 100.0	Δ
F06.08	Minimum eğri girişi AI2	% 0.0 AI AI2 eğrisinin çarpma noktası1'in girişi	1 .0%	Δ
F06.09	İlgili değeri ayarla minimum giriş eğri AI2	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F06.10	Çekim noktası girişi AI2 eğrisinin 1'i	AI1 eğrisinin minimum girişi AI AI2 eğrisinin bükülme noktası 2'nin girişi	% 100, 0	Δ
F06.11	İlgili değeri ayarla çekim girişi AI2 eğrisinin 1 noktası	-100.0 ~% 100.0	% 100, 0	Δ
F06.12	Çekim noktası girişi AI2 eğrisinin 2	Eğri noktası AI2 eğrisinin 1 girişi ~ Eğri AI2 eğrisinin maksimum girişi	% 100, 0	Δ
F06.13	İlgili değeri ayarla çekim girişi AI2 eğrisinin 2 noktası	-100.0 ~% 100.0	% 100, 0	Δ
F06.14	Maksimum eğri girişi AI2	Eğri bükülme noktası A'nın girişi AI2 ~% 100.0	% 100.0	Δ
F06.15	İlgili değeri ayarla maksimum girişi eğri AI2	-100.0 ~% 100.0	% 100.0	Δ

F06.16	Minimum eğri girişi AI3	0.0% ~ çekim noktası girişi1 eğri AI3	% 0.0	Δ
F06.17	İlgili değeri ayarla minimum giriş eğri AI3	-100.0 ~% 100.0	-10 % 0.0	Δ
F06.18	Çekim noktası girişi AI3 eğrisinin 1'i	AI1 eğrisinin minimum girişi AI AI3 eğrisinin bükülme noktası 2'nin girişi	% 25.0	Δ
F06.19	İlgili değeri ayarla çekim girişi AI3 eğrisinin 1 noktası	-100.0 ~% 100.0	-50 % 0	Δ
F06.20	Çekim noktası girişi AI3 eğrisinin 2	Eğri noktası AI3 eğrisinin 1 girişi ~ Eğri AI3 eğrisinin maksimum girişi	% 75.0	Δ
F06.21	İlgili değeri ayarla çekim girişi AI3 eğrisinin 2 noktası	-100.0 ~% 100.0	25 .0%	Δ
F06.22	Maksimum eğri girişi AI3	Eğri çarpma noktası A eğrisi AI3 ~ 100.0%	% 100.0	Δ
F06.23	İlgili değeri ayarla maksimum girişine eğri AI3	-100.0 ~% 100.0	% 100.0	Δ
F06.24	Minimum eğri girişi tuş takımı potansiyometre	0.0 ~ Maksimum eğri tuş takımı potansiyometresi girişi	0% 5	Δ
F06.25	İlgili değeri ayarla minimum giriş eğri tuş takımı potansiyometre	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F06.26	Maksimum eğri girişi tuş takımı potansiyometre	Minimum eğri tuş takımı potansiyometresi girişi ~ 100.0	% 99.9	Δ
F06.27	İlgili değeri ayarla maksimum girişine eğri tuş takımı potansiyometre	-100.0 ~% 100.0	% 100.0	Δ
F06.28	AI1 terminali filtreleme süresi	0.000 ~ 10.000s	0.100s	Δ
F06.29	AI2 terminali filtreleme süresi	0.000 ~ 10.000s	0.100s	Δ
F06.30	AI3 terminali filtreleme süresi	0.000 ~ 10.000s	0.100s	Δ
F06.31	Tuş takımı potansiyometre filtreleme süresi	0.000 ~ 10.000s	0.100s	Δ
F06.32	Minimum eğri girişi	0,00 kHz HI Maksimum eğri HI girişi	0.00kHz	Δ

F06.33	Minimum eğri girişine karşılık gelen ayar değeri HI	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F06.34	HI eğrisinin maksimum girişi	Minimum eğri girişi ~ 100,00kHz Hz	50.00kHz	Δ
F06.35	HI maksimum eğri girişine karşılık gelen değeri ayarlayın	-100.0 ~% 100.0	% 100.0	Δ
F06.36	HI terminal filtreleme süresi	0.000 ~ 10.000s	0.100s	Δ
Grup F07 Analog ve Pulse Çıkışı				
F07.00	AO1 çıkış fonksiyonu	0 0 : Çıkış yok	1	x
F07.01	AO2 çıkış fonksiyonu	0 1: Çıkış frekansı	2	x
F07.02	Y2 / HO çıkış fonksiyonu (HO olarak kullanıldığında)	0 2: Komut sıklığı 0 3: Çıkış akımı 0 4: Çıkış voltajı 0 5: Çıkış gücü 0 6: Veriyolu voltajı 0 7 : + 10V 0 8: tuş takımı potansiyometresi 0 9: AI1 10: AI2 11: AI3 12: MERHABA 13: Çıkış torku 14: Ao Haberleşme 1 15: Ao Haberleşme 2 verdi	3	x
F07.03	AO1 ofseti	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F07.04	AO1 kazancı	-2,000 ~ 2.000	1.000	Δ
F07.05	AO1 filtreleme süresi	0.000 ~ 10.000s	0.000s	Δ
F07.06	AO2 ofseti	-100.0 ~% 100.0	0.00%	Δ
F07.07	AO2 kazancı	-2,000 ~ 2.000	1.000	Δ
F07.08	AO2 filtreleme süresi	0.000 ~ 10.000s	0.000s	Δ
F07.09	HO maksimum çıkış nabız frekansı	0.01 ~ 100.00kHz	50.00kHz	Δ
F07.10	HO çıkış filtreleme süresi	0.000 ~ 10.000s	0.010s	Δ
Grup F08 Motor 1'in Parametreleri				
F08.00	Motor 1 tipi seçimi	0 : Üç fazlı asenkron motorlar 1 : Ayrılmış 2 : Tek fazlı asenkron motorlar (Kapasiteyi kaldırın)	0	x

		3 : Tek fazlı asenkron motorlar (Kapasite kaldırmaya gerek yok)		
F08.01	Motorun gücü 1	0.1 ~ 1000.0kW	model tanımlanmış	x
F08.02	Motorun anma gerilimi 1	60 ° 660V	model tanımlanmış	x
F08.03	Motorun anma akımı 1	0.1 ~ 1500.0A	model tanımlanmış	x
F08.04	Anma frekansı motor 1	20.00 ~ Fmax	model tanımlanmış	x
F08.05	Motorun anma hızı 1	1 ~ 30000	model tanımlanmış	x
F08.08	Stator direnci R1 of asenkron motor 1	0.001 ~ 65.535Ω	model tanımlanmış	x
F08.09	Rotor direnci R2 asenkron motor 1	0.001 ~ 65.535Ω	model tanımlanmış	x
F08.10	Kaçak endüktansı I1 asenkron motorun 1	0.01 ~ 655.35mH	model tanımlanmış	x
F08.11	Karşılıklı endüktans L2 asenkron motor 1	0.1 ~ 6553.5mH	model tanımlanmış	x
F08.12	Yüksüz akım asenkron motor 1	0.1 ~ 1500.0A	model tanımlanmış	x
F08.13	Alan zayıflama katsayısı 1 asenkron motorun 1	0.0 ~ 100.0	% 87	x
F08.14	Alan zayıflama katsayısı 2 asenkron motorun 1	0.0 ~ 100.0	% 75	x
F08.15	Alan zayıflama katsayısı 3 asenkron motorun 1	0.0 ~ 100.0	% 70	x
F08.21	Motorlu 'in kutup sayısı	0 ~ 1000	4	⊖
F08.30	Motorun otomatik ayarlaması 1	0: Otomatik ayarlama yok 1: Motorun statik otomatik ayarlanması 2: motorun dönmeli otomatik ayarlanması	0	x
Grup F09 V / f Motor 1'in Kontrol Parametreleri				
F09.00	V / f eğrisi ayarı	0 0: Doğrusal V / F 0 1: Çok aşamalı V / F 0 2: 1.2. Güç V / F 0 3: 1.4 nd güç V / F 0 4: 1,6 nd güç V / F	0	x

		0 5: 1,8 nd güç V / F		
		0 6: 2,0nd V / F gücü		
		0 7: V / F tam ayrılma		
		0 8: V / F yarım ayırma		
		0 9: 1.2 güç ters eğrisi V / F		
		10 : 1.4 güç ters eğrisi V / F		
		11 : 1.6 güç ters eğrisi V / F		
		12 : 1.8 güç ters eğrisi V / F		
		13 : 2.0 güç ters eğrisi V / F		
F09.01	Tork artışı	% 0,1 -% 30,0% 0,0 (sabit tork artışı)	% 0.0	Δ
F09.02	Tork artışı kesme frekansı	0,00 ~ Fmax	50.00Hz	Δ
F09.03	Çok noktalı V / F frekansı 1 (F1)	0,00 ~ F09.05	0.00Hz	Δ
F09.04	Çok noktalı V / F voltajı 1 (V1)	0.0 ~ 100.0	5 .0%	Δ
F09.05	Çok noktalı V / F frekansı 2 (F2)	F09.03 ~ F09.05	5 .00Hz	Δ
F09.06	Çok noktalı V / F voltajı 2 (V2),	0.0 ~ 100.0	14 .0%	Δ
F09.07	Çok noktalı V / F frekansı 3 (F3)	F09.05 ~ F09.09	25 .00Hz	Δ
F09.08	Çok noktalı V / F voltajı 3 (V3)	0.0 ~ 100.0	5 % 0.0	Δ
F09.09	Çok noktalı V / F frekansı 4 (F4)	F09.07 ~ anma motor frekansı	50.00Hz	Δ
F09.10	Çok noktalı V / F voltajı 4 (V4)	0,0 ~ 100,0 Ue =% 100,0	% 100.0	Δ
F09.11	V / F kayma tazminat kazanç	0.0 ~ 300,0%	8 % 0.0	Δ
F09.12	Stator voltagedrop tazminat kazancı	0.0 ~% 200,0	% 100.0	Δ
F09.13	Uyarma artırma kazancı	0.0 ~% 200,0	% 100.0	Δ
F09.14	Salınım Bastırma	0.0 ~ 300,0%	% 100.0	Δ
F09.15	V / F için voltaj kaynağı ayırma	0: Dijital ayar (F09.16) 1: tuş takımı potansiyometre 2 : AI1 3: Çok referans 4: Nabız ayarı (DI7 / HI) 5: PID 6 : AI2	0	x

		7 : AI3		
F09.16	V / F ayırma için voltaj dijital ayarı	Anma motor voltajına 0 V	% 0.0	Δ
F09.17	V / F voltaj yükselme süresi ayırma	0.0 ~ 6000.0s İçin zamanı gösterir 0 V'dan anmaya yükselen voltaj Motor gerilimi	0.1s	Δ
F09.18	IQ filtre süresini VVF modunda 0,5Hz'in altına ayarlayın	F09.19 ~ 3000ms	500 ms	x

F09.19	VQ modunda IQ filtre süresini 2Hz'in üzerine ayarlayın.	1ms ~ F09.18	100 ms	x
F09.20	İleri çalıştırıldığında tork REV (geri) isyonu	% 0.0 ~ 5.0	% 0.0	Δ
F09.21	Geri çalıştırıldığında tork REV (geri) isyon	% 0.0 ~ 5.0	% 1.0	Δ
Motor 1 F10 Vektör Kontrol Parametreleri				
F10.00	Hız / tork kontrolü	0: hız kontrolü 1: tork kontrolü	0	x
F10.01	ASR düşük hız oransal kazanç Kp1	0,0 ~ 100,0	15 0,0	Δ
F10.02	ASR düşük hız entegrasyon zamanı Ti1	0.0 0 1 ~ 3 0,00 0 s	0. 10 0s	Δ
F10.03	ASR değiştirme frekans 1	0,00 ~ F10,06	5.00Hz	Δ
F10.04	ASR yüksek hızlı oransal kazanç Kp2	1 ~ 100.0	1 0, 0	Δ
F10.05	ASR yüksek hızlı entegrasyon zamanı Ti2	0.0 0 1 ~ 3 0,00 0 s	0 5 0 0 s	Δ
F10.06	ASR değiştirme frekans 2	F10.03 ~ Fmax	10.00Hz	Δ
F10.07	ASR giriş filtreleme süresi	0.0 ~ 500.0ms	3,0 ms	Δ
F10.08	ASR çıkış filtreleme süresi	0.0 ~ 500.0ms	0.0ms	Δ
F10.09	Vektör kontrol kayma kazancı	% 50 ~ 200	100%	Δ
F10.10	Dijital tork ayarı hız kontrol modunda üst sınır	80.0 ~ % 200.0	165.0%	x
F10.11	Uyarma ayarı oransal kazanç Kp1	0,00 ~ 10,00	0.50	Δ

F10.12	Uyarma ayarı ayrılmaz kazanç T11	0.0 ~ 3000.0ms	10.0ms	Δ
F10.13	Tork ayarı oransal kazanç Kp2	0,00 ~ 10,00	0.50	Δ
F10.14	Tork ayarı integral kazancı Ti2	0.0 ~ 3000.0ms	10.0ms	Δ
F10.15	Uyarma kazanç katsayısı	50.0 ile % 200	100%	Δ
F10.16	Tork kontrolü altında tork ayar kaynağı	0 : F10.17 ile ayarlanır	0	x
		1 : Tuş takımı potansiyometresi		
		2 : AI1		
		3 : AI2		
		4 : AI3		
		5 : Nabız ayarı (DI7 / HI)		
		6 : Haberleşme ayarı		
F10.17	Dijital tork ayarı	-200.0 ~ % 200.0	% 50.0	Δ
F10.18	Tork kontrolü altında ileri hız sınırlı değeri	0,00 ~ Fmax	50.00Hz	Δ
F10.19	Tork Kontrolü altında geri hız sınırlı değeri	0,00 ~ Fmax	50.00Hz	Δ
F10.20	Tork hızlanma zamanını ayarlayın	0.0 ~ 6000.0	0.0s	Δ
F10.21	Tork yavaşlama süresini ayarlayın	0.0 ~ 6000.0	0.0s	Δ
F10.22	Statik sürtünme torku tazminat	% 0.0 ~ % 100.0	% 5.00	Δ
F10.23	Statik sürtünme frekansı aralığı	0,00 ~ 20,00Hz	1.00 Hz	Δ
F10.24	Sürgülü sürtünme tork tazminat	% 0.0 ~ % 100.0	% 1.0	Δ
F10.25	Döner atalet tazminat katsayısı	% 0.0 ~ % 200.0	3 % 0.0	Δ
F10.26	Tork kontrolü altında Maksimum Frekans kaynağı	0 : F10.18 ve F10.19 ile ayarlayın	0	x
		1 : Tuş takımı potansiyometresi		
		2 : AI1		
		3 : AI2		
		4 : AI3		
		5 : Nabız ayarı (DI7 / HI)		
F11 Grubu Koruma Parametreleri				
F11.00	Akım limit kontrolü	0 : Akım sınırı Etkin değil	2	x
		1 : Akım limit modu 1		
		2 : Akım limit modu 2		

F11.01	Akım sınırı	100.0 ~ % 200.0	150,0%	x
F11.02	Frekans azaltma süresi (sabit hızda çalışmadaki sınır akımı)	0.0 ~ 6000.0	5.0s	Δ
F11.03	Akım limit modu 2 oran kazancı	% 0.1 ± 100.0	% 3.0	Δ
F11.04	Akım limit modu 2 integral süresi	0,00 ~ 10,00 s	10.00 s	Δ
F11.05	Aşırı Gerilim Durak Kontrolü	0: Aşırı gerilim durması Etkin değil	2	x
		1: Aşırı gerilim durma modu 1		
		2: Aşırı gerilim durması modu 2		
F11.06	Aşırı voltaj durma voltajı	600 ~ 800V	730V	x
F11.07	Aşırı Gerilim Durak Mod 2 Oransal Kazanç	0.0 ~ 100.0%	50.0%	Δ
F11.08	Aşırı gerilim durma modu 2 frekans sınırı	0,00 ~ 50,00Hz	5.00Hz	x
F11.10	Koruma eylem 1	Bİrler basamağı: Düşük gerilim 0: Hata bildirildi ve kıyı kesildi 1: Durma moduna göre dur 2: Hata bildirildi ancak çalışmaya devam et 3: Arıza koruma Etkin değil	0 3 330	x
		Onlar basamağı: Güç giriş fazı Kayıp (Err09) (Ünitenin yeri ile aynı)		
		Yüzler basamağı: Güç çıkışı faz kaybı (Err10) (Ünitenin yeri ile aynı)		
		Binler basamağı: Motor aşırı yükü (Err11) (Bİrler basamağı ile aynı)		
		Binler basamağı'nda: Inverter aşırı yükü (Err11) (Bİrler basamağı ile aynı)		
F11.11	Koruma işlemi 2	Harici ekipman arızası (Err13) 0: Hata bildirildi ve kıyı kesildi 1: Durma moduna göre dur 2: Hata bildirildi ancak çalışmaya devam et	00000	x
		Onlar basamağı: EEPROM okuma / yazma hatası (Err15) (Bİrler basamağı ile aynı)		
		Yüzler basamağı: Haberleşme mesai hatası (Err18) (Bİrler basamağı ile aynı)		

		Binler basamağı: PID geri besleme kaybı (Err19) (Bİrler basamağı ile aynı)		
		Binler basamağı'nda: Sürekli çalışma süresine ulaşıldı (Err20) (Bİrler basamağı ile aynı)		
F11.12	Koruma eylemi 3	Bİrler basamağı: Modül sıcaklık algılama bağlantısının kesilmesi (Err24) 0: Hata bildirildi ve kıyı kesildi 1: Durma moduna göre dur 2: Hata bildirildi ancak çalışmaya devam et Basamağı: Yük olma 0 (Err25) (Bİrler basamağı ile aynı)	000 3 0	x
F11.14	frekans seçimi için hata üzerine koşmaya devam etmek	0: Güncel çalışma frekansı 1: Frekansı ayarla 2: Frekans üst sınırı 3: Frekans alt sınırı 4: Yedekleme sıklığı üzerine anormallik	1	x
F11.15	Anormallik üzerine yedekleme sıklığı	0,00 ~ Fmax	0.00Hz	x
F11.17	Motor aşırı yük koruma süresi	30.0 ~ 300.0	60.0s	x
F11.18	Aşırı alarm	Bİrler basamağı: algılama seçeneği: 0: Her zaman algıla 1: Yalnızca sabit hızda algıla Onlar basamağı: karşılaştırılmış nesne 0: Motorun anma akımı 1: Sürücünün anma akımı Yüzler basamağı: Hata bildirildi 0: Hata bildirilmedi 1: Hata bildirildi Binler basamağı: zaman aşırı yük alarmı ce lerate de edilipilmeyeceğini 0: Yavaşlama yok 1: Yavaşlama Binler basamağı'nda : aşırı yüklemeeşiği için verilen mod 0: F11.19 seti 1: F11.19 * VP 2: F11.19 * AI1 3: F11.19 * AI2	0 00 10	x

		4: F11.19 * AI3		
F11.19	Aşırı yük alarmı eşiği	20.0 ~ % 200.0	130.0%	x
F11.20	Aşırı alarm aktif zaman ki eşiği aşmak	0,1 ~ 60,0 sn	5.0s	x
F11.21	İnvertör aşırı ısınma uyarı eşiği	50 ~ aşırı sıcaklık	model tanımlanmış	x
F11.22	Yük kaybının tespit seviyesi	5.0 ~ % 100.0	% 20.0	x
F11.23	Yük kaybının tespit süresi	0,1 ~ 60,0 sn	5.0s	x
F11.24	Eylem seçimi ani elektrik kesintisi	0: Etkin değil	0	x
		1: Yavaşlama		
		2: Veriyolu voltajı sabit kontrolü		

F11.25	Yavaşlama zamanı ani elektrik kesintisi	0.0 ~ 6000.0s	5.0s	Δ
F11.26	Hızlı akım sınırı	0: Etkin Değil	0	x
		1: Etkin		
F11.27	Otomatik açma (arıza)sıfırlama zamanları	0 ~ 20	0	x
F11.28	Otomatik açma (hata)sıfırlama aralığı	0.1 ~ 100.0s	1.0s	x
F11.29	Arıza otomatik sıfırlama sırasında işlem yapın	0: Hareket etmiyor	0	x
		1: Yasası		
F11.30	ani Kapat veriyolu gerilimi	% 60.0 ~ Geri kazanım voltajı	% 80.0	Δ
F11.31	ani kurtarma voltajı kapatma	Kapatma gerilimi: 100.0%	% 85.0	Δ
F11.32	ani kapanma gerilimi algılama süresi	0.01 ~ 10.00s	0.10s	Δ
F11.33	ani kapanma Kp	0.1 ~% 100.0	40,0%	Δ
F11.34	ani güç kapalı entegrasyon süresi Ti	0,00 ~ 10,00s (0,00: Entegrasyon geçersiz)	0.10s	Δ
F11.35	Motor sıcaklık sensörü tipi	0: Etkin Değil	0	x
		1: PT100		
		2: PT1000		
F11.36	Mevcut Motor sıcaklık sensörü kaynağı portu	0: Etkin Değil	0	x
		1: AO1		
		2: AO2		
F11.37	Motor sıcaklık sensörü giriş kanalları	0: Etkin Değil	0	x
		1: AI1		

		2: AI2		
		3: AI3		
F11.38	Motor sıcaklığı uyarısı eylem eşiği	0 ~ 200 °C	90 °C	Δ
F11.39	Motor sıcaklığı koruma eylem eşiği	0 ~ 200 °C	110 °C	Δ
F12 Grubu: Çok Referanslı ve Basit PLC Fonksiyonu				
F12.00	Referans 0	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.01	Referans 1	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.02	Referans 2	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.03	Referans 3	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.04	Referans 4	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.05	Referans 5	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.06	Referans 6	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.07	Referans 7	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.08	Referans 8	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.09	Referans 9	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.10	Referans 10	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.11	Referans 11	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.12	Referans 12	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.13	Referans 13	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.14	Referans 14	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.15	Referans 15	-100.0 ~% 100.0	% 0.0	Δ
F12.16	Referans 0 kaynağı	0: Dijital ayar (F12.00)	0	x
		1: tuş takımı potansiyometre		
		2 : AI1		
		3: Proses PID çıkışı		
		4: X7 / HI pulse girişi		
		5 : AI2		
6 : AI3				
F12.17	Basit koşu modu PLC	Birler basamağı : PLC çalışma modu	0000	x
		0: Tek bir döngüden sonra dur 1: Sonuncuyla koşturaya devam et tek bir döngüden sonra frekans 2: Döngüleri tekrarla ve Onlar basamağı : başlatıldı modu		

		<p>0: Durdurma (veya hata) adımımdan itibaren çalışmaya devam et</p> <p>1: "Çok adımlı frekans 0" ilk adımımdan itibaren çalıştırın</p> <p>2: Sekizinci adımdan "çok adımlı frekans 8" den koşun</p> <p>3: On beşinci adımdan "çok adımlı frekans 15"</p>		
		<p>Yüzler basamağı : güç kaybı hafızası</p> <p>0: Hafıza Etkin güç kaybında değil</p> <p>1: Güç kaybında Bellek Etkin</p>		
		<p>BİNLER basamağı : basit PLC çalışma süresi birimi</p> <p>0: İkinci (ler)</p> <p>1: Dakika (dak)</p>		
F12.18	0 adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.19	1. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.20	2. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.21	3. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.22	4. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.23	5. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.24	6. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.25	7. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.26	8. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.27	9. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.28	10. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.29	11. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.30	12. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.31	13. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.32	14. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.33	15. adımın çalışma süresi	0.0 ~ 6000.0s (h)	0.0s (h)	Δ
F12.34	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 0	0 ~ 3	0	Δ
F12.35	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 1	0 ~ 3	0	Δ
F12.36	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 2	0 ~ 3	0	Δ
F12.37	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 3	0 ~ 3	0	Δ

F12.38	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 4	0 ~ 3	0	Δ
F12.39	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 5	0 ~ 3	0	Δ
F12.40	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 6	0 ~ 3	0	Δ
F12.41	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 7	0 ~ 3	0	Δ
F12.42	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 8	0 ~ 3	0	Δ
F12.43	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 9	0 ~ 3	0	Δ
F12.44	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 10	0 ~ 3	0	Δ
F12.45	Hızlanma / hız azaltma timeofBasit PLC 11 referans	0 ~ 3	0	Δ
F12.46	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 12	0 ~ 3	0	Δ
F12.47	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 13	0 ~ 3	0	Δ
F12.48	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 14	0 ~ 3	0	Δ
F12.49	Basit PLC referansının hızlanma / yavaşlama süresi 15	0 ~ 3	0	Δ
F12.50	Multi- UP / DOWN işlev için bir ilkeye seçimi referans	Birler basamağı : Güç kapalıyken eylem seçimi 0: Güç kapalıyken sıfır temizleme 1: Kapatıldığında beklet ve Onlar basamağı: negatifine azaltılabilirse seçin 0: Devre dışı 1: Etkin	00	x
F12.51	Çoklu referansın YUKARI / AŞAĞI hızı	% 0,0 .0 100,0 (% 0,0 Geçersiz)	% 0.0	Δ
F13 Grubu Proses PID				
F13.00	PID ayarı	0: F13.01 dijital ayar 1: tuş takımı potansiyometre 2 : AI1 3: Haberleşme	0	x

		4 : Çok Referanslı		
		5: DI7 / HI pulse girişı		
		6: AI2		
		7 : AI3		
F13.01	PID dijital ayarı	0.0 ~% 100.0	% 50.0	Δ
F13.02	PID geri bildirim	0 : AI1	0	x
		1 : AI2		
		2: Haberleşme		
		3 : AI1 + AI2		
		4 : AI1-AI2		
		5 : Max {AI1 , AI2}		
		6 : Min {AI1 , AI2}		
		7: DI7 / HI pulse girişı		
		8 : AI3		
F13.03	PID ayarı geri besleme aralığı	0 .0 ~ 6000 . 0	100 . 0	Δ
F13.04	PID eylem yönü	0: İleri eylem	0	x
		1: Geri eylem		
F13.05	PID filtreleme süresi ayar	0.000 ~ 10.000s	0.000s	Δ
F13.06	PID filtreleme süresi geri bildirim	0.000 ~ 10.000s	0.000s	Δ

F13.07	PID filtreleme süresi çıktı	0.000 ~ 10.000	0.000s	Δ
F13.08	Oransal kazanç Kp1	0,0 ~ 100,0	1.0	Δ
F13.09	Entegrasyon zamanı Ti1	0.01 ~ 10.00	0.10s	Δ
F13.10	Diferansiyel zaman Td1	0.000 ~ 10.000	0.000s	Δ
F13.11	Oransal kazanç Kp2	0,0 ~ 100,0	1.0	Δ
F13.12	Entegrasyon zamanı Ti2	0.01 ~ 10.00	0.10s	Δ
F13.13	Diferansiyel zaman Td2	0.000 ~ 10.000	0.000s	Δ
F13.14	PID parametre anahtarı	0: Anahtar yok, belirleyen Kp1, Ti1 ve Td1 parametreleri	0	x
		1: Giriş kayması temelinde otomatik geçiş		
		2: Terminal tarafından değiştirildi		
F13.15	PID parametresi değiştirme sapma 1	% 0.0 ~ % 100.0	% 20.0	x

F13.16	PID parametresi değiştirme sapma 2	% 0.0 ~ % 100.0	% 80.0	x
F13.17	PID ofset limiti	% 0.0 ~ % 100.0	0.0%	x
F13.18	PID integral özelliği	Birler basamağı (Durupdurmayacağı Çıkış limitine ulaştığında integral çalışma 0: İntegral işlemine devam et 1: İntegral işlemi durdur ve Onlar basamağı (İntegralsepaanma) 0: Geçersiz 1: Geçerli	00	x
F13.19	PID diferansiyel sınırı	% 0.0 ~ % 100.0	% 0.5	x
F13.20	PID başlangıç değeri	% 0.0 ~ % 100.0	% 0.0	x
F13.21	PID'nin bekleme süresi başlangıç değeri	0.0 ~ 6000.0	0.0s	x
F13.22	PID çıkış frekansı üst sınırı	PID çıkış frekansı alt limiti ~ %100.0 (% 100.0 maksimum frekansa karşılık gelir)	% 100.0	x
F13.23	PID çıkış frekansı alt limiti	-100.0% ~ PID çıkış frekansı alt limiti	% 0.0	x
F13.24	Düşük değeri PID geri besleme kaybı	% 0.1 ± 100.0 % 0,0: Geri bildirim kaybını yargılamıyor	% 0.0	x
F13.25	Düşük PID geri besleme kaybı değeri içinalgilama süresi	0.0 ~ 30.0	1.0s	x
F13.26	PID işlemi seçimi	Bİ rler basama ğı: Durduğunda PID işlemi seçimi 0: Dururken işlem yapmayın 1: Durduğunda çalıştır ve Onlar basama ğı: çıkış, çıkış frekansı ile sınırlıdır 0: Sınırlı değil 1: sınırlı Yü zler basama GI: / aşağı D Ig ital PID verilen UP 0: Güç kapalıyken sıfır temizleme 1: Kapatıldığında beklet BİNLER basama ğı : DurduğundaPID geri besleme kaybı tespiti 0: Durduğunda algılamıyor 1: durduğunda algıla Sonra Binler basama ğı : PID geri besleme kaybı için eylem 0: Arıza bildir	00 0 0 0	x

		1: Durdurmak için rampa		
F13.27	Verilen PID dijitalinin UP / DWON hızı	0.0 ~% 100.0 (% 0.0 geçersiz)	% 0.0	Δ
F13.2 8	Yüksek değer PID geri besleme kaybı	% 0.1 ± 100.0 % 0,0: Geri bildirim kaybını yargılamıyor	10 % 0.0	x
F13.2 9	PID geri besleme kaybının yüksek değeri içinalgilama süresi	0.0 ~ 30.0	1.0s	x
F13.30	PID üst sınır kaynağı	0: F13.22 1: F13.22 * VP 2: F13.22 * AI1 3: F13.22 * AI2 4: F13.22 * HI 5: F13.22 * AI3	0	x
F13.31	PID alt sınır kaynağı	0: F13.23 1: F13.23 * VP 2: F13.23 * AI1 3: F13.23 * AI2 4: F13.23 * HI 5: F13.23 * AI3	0	x
F14 Grubu: Dönüş Frekansı, Sabit Uzunluk, Uyanma ve Sayma				
F14.00	Salıncak frekans ayarı kip	0: Ayara göre Sıklık 1: Maksimum değere göre Sıklık	0	x
F14.01	Salıncak frekans genliği	% 0.0 ~ % 100.0	% 0.0	Δ
F14.02	Atlama frekans genliği	% 0.0 ~ % 50.0	% 0.0	Δ
F14.03	Swing frekansının yükselen zamanı	0.0 ~ 6000.0	5.0s	Δ
F14.04	Salınım frekansının düşme süresi	0.0 ~ 6000.0	5.0s	Δ
F14.05	Uzunluk ayarla	0m ~ 65535m	1000m	x
F14.06	Metre başına darbe sayısı	0,1 ~ 6553,5	100.0	x
F14.07	Uzunluk elde edildiğinde komut	0: Durma 1: Durdur	0	x
F14.08	Sayı değerini ayarla	1 ~ 65535	1000	x
F14.09	Belirlenmiş sayma değeri	1 ~ 65535	1000	x
F14.10	Uyandırma frekansı	Hareketsiz frekans (F14.12) ~ Fmax	0.00Hz	Δ
F14.11	Uyanma gecikme süresi	0.0 ~ 6000.0	0.0s	Δ
F14.12	Hareketsiz frekans	0.00 ~ Uyandırma frekansı	0.00Hz	Δ

F14.13	Uyuyan gecikme süresi	0.0 ~ 6000.0	0.0s	Δ
F14.14	Uyandırma modu seçimi	0 : Frekans	0	x
		1 : Basınç		
F14.15	Uyuşukluk modu seçimi	0 : Frekans	0	x
		1 : Basınç		
F14.16	Gerilim geri besleme kaynağı	B İ rler basama ğı : basınç geri bildirimi 0 : AI1 1 : AI2 2 : DI7 / HI nabız girişı 3 : AI3	0	x
		ve Onlar basama ğı : basınç uykusu modu 0 : Olumlu yön, büyük baskıda uyuşukluk ve küçük baskıda uyanma 1 : Negatif yön, küçük basınçta uyuşukluk ve büyük basınçta uyanma		
F14.17	Uyandırma basıncı	0.0% ~ Dormansi basıncı	% 10.0	Δ
F14.18	Dormansi basıncı	Uyandırma basıncı ~ % 100.0	% 50.0	Δ
F15 Grubu: Haberleşme Parametreleri				
F15.00	Baud hızı	0 : 4800bps	1	x
		1 : 9600 b / s		
		2 : 19200bps		
		3 : 38400bps		
		4 : 57600b / sn		
		5 : 115200bps		
F15.01	Veri formatı	RTU için kontrol yok, veri formatı (1-8-N-2)	0	x
		1: Eşlik kontrolü bile, RTU için veri formatı (1-8-E-1)		
		2: Tek Parite kontrolü, RTU için veri formatı (1-8-O-1)		
		3: Kontrol yok, RTU için veri formatı (1-8-N-1)		
F15.02	Yerel adres	1 ~ 247 0: Yayın adresi	1	x
F15.03	Haberleşme zaman aşımı	0,0 ~ 60,0 sn	0.0s	x
F15.04	Tepki zaman gecikmesi	0 ~ 200ms	1 ms	x
F15.05	Slave başı Haberleşme Modu	0: İnverter slavedir	0	x
		1: İnverter ana		
F15.06	Master Haberleşme Veri gönderme	0: Frekansı ayarla	0	x
		1: Akım koşu frekansı		
F15.07	Haberleşme hatası oldu ğunda mesaj dönüşü	0: Geri dönüş yok	1	
		1: Dönüş		

F15.08	U grubu dönüş değeri	0 : Olumlu ve olumsuz	0	Δ
		1 : Mutlak değer		
Grup F16 Tuşları ve Tuş Takımı Parametrelerinin Gösterimi				
F16.00	MF.K anahtar ayarı	0: İşlev yok	1	x
		1: Jog		
		2: İleri / Geri geçiş		
		3: Çalıştır komut kaynakları kaydırıldı		
		4: Jog Geri		
F16.01	Klavye işlemi bir y	Uni t 'nin haneli: DUR / SİL tuşunun işlevi seçimi 0 : STOP / RESET tuşunun durdurma işlevi sadece klavye işletim modunda geçerlidir 1 : STOP / RES tuşunun durdurma işlevi herhangi bir işlem modunda geçerlidir	00 1	x
		ve Onlar basama ğı: Hız göstergesi (U00.05) 0: Gerçek hıza göre 1: Frekansı hız katsayısı ile çarpın(F16.11)		
		Yü zler basama ğı: Ondalık basamaklar 0: Ondalık basamak yok 1: Bir ondalık basamak 2: İki ondalık basamak 3: Üç ondalık basamak		
F16.02	Anahtar kilitli seçeneği	0: Kilitli değil	0	x
		1: Tam kilitli		
		2: RUN dışında kilitli tuşlar, STOP / RST		
		3: STOP / RST dışında kilitli tuşlar		
		4: >> dışında kilitli tuşlar		
F16.03	LED, koşu durumunda 1 ayar parametresini görüntülendi	0 ~ 99 (U00.00 ~ U00.99'a karşılık gelir)	0	Δ
F16.04	LED, çalışma durumunda ayar 2'de gösterilen parametreleri gösterir	0 ~ 99 (U00.00 ~ U00.99'a karşılık gelir)	6	Δ
F16.05	LED, koşu durumunda 3 ayar parametresini görüntülendi	0 ~ 99 (U00.00 ~ U00.99'a karşılık gelir)	3	Δ
F16.06	LED, koşu durumunda 4 ayar parametresini gösterir	0 ~ 99 (U00.00 ~ U00.99'a karşılık gelir)	2	Δ
F16.07	Durma durumunda 1 ayarını gösteren LED parametreleri	0 ~ 99 (U00.00 ~ U00.99'a karşılık gelir)	1	Δ

F16.08	LED, durma durumunda ayar 2'de gösterilen parametreleri	0 ~ 99 (U00.00 ~ U00.99'a karşılık gelir)	6	Δ
F16.09	LED, durma durumunda 3 ayar parametresini gösterir	0 ~ 99 (U00.00 ~ U00.99'a karşılık gelir)	15	Δ
F16.10	Durma durumunda 4 ayar parametresini gösteren LED	0 ~ 99 (U00.00 ~ U00.99'a karşılık gelir)	16	Δ
F16.11	Hız göstergesi katsayısı	0,00 ~ 100.00	1.00	Δ
F16.12	Güç göstergesi katsayısı	0.0 ~ 300,0%	% 100.0	Δ
F16.13	U00.00 ve U00.01 arasındaki etkinleştirme farkı aralığı	0,00 Hz ~ 5,00 Hz	0.10Hz	Δ
F17 Grubu Kullanıcı Tanımlı Ekran Parametreleri				
F17.00	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 0	00.00 ~ 49.99	00.03	Δ
F17.01	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 1	00.00 ~ 49.99	01.01	Δ
F17.02	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 2	00.00 ~ 49.99	01.02	Δ
F17.03	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 3	00.00 ~ 49.99	01.08	Δ
F17.04	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 4	00.00 ~ 49.99	01.09	Δ
F17.05	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 5	00.00 ~ 49.99	02.00	Δ
F17.06	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 6	00.00 ~ 49.99	02.01	Δ
F17.07	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 7	00.00 ~ 49.99	02.12	Δ
F17.08	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 8	00.00 ~ 49.99	03.00	Δ
F17.09	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 9	00.00 ~ 49.99	03.01	Δ
F17.10	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 10	00.00 ~ 49.99	04.00	Δ
F17.11	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 11	00.00 ~ 49.99	04.01	Δ
F17.12	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 12	00.00 ~ 49.99	04.02	Δ
F17.13	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 13	00.00 ~ 49.99	04.03	Δ
F17.14	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 14	00.00 ~ 49.99	05.02	Δ
F17.15	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 15	00.00 ~ 49.99	08.01	Δ
F17.16	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 16	00.00 ~ 49.99	08.02	Δ

F17.17	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 17	00.00 ~ 49.99	08.03	Δ
F17.18	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 18	00.00 ~ 49.99	08.04	Δ
F17.19	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 19	00.00 ~ 49.99	08.05	Δ
F17.20	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 20	00.00 ~ 49.99	08.30	Δ
F17.21	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 21	00.00 ~ 49.99	11.10	Δ
F17.22	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 22	00.00 ~ 49.99	13.00	Δ
F17.23	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 23	00.00 ~ 49.99	13.01	Δ
F17.24	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 24	00.00 ~ 49.99	13.02	Δ
F17.25	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 25	00.00 ~ 49.99	13.08	Δ
F17.26	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 26	00.00 ~ 49.99	13.09	Δ
F17.27	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 27	00.00 ~ 49.99	00.00	Δ
F17.28	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 28	00.00 ~ 49.99	00.00	Δ
F17.29	Kullanıcı tanımlı ekran parametresi 29	00.00 ~ 49.99	00.00	Δ
F22Group: Sanal G / Ç				
F22.00	Sanal VDI1 terminalinin işlev seçimi	F04.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	x
F22.01	Sanal VDI2 terminalinin işlev seçimi	F04.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	x
F22.02	Sanal VDI3 terminalinin işlev seçimi	F04.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	x
F22.03	Sanal VDI4 terminalinin işlev seçimi	F04.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	x
F22.04	Sanal VDI5 terminalinin işlev seçimi	F04.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	x
F22.05	Sanal VDI terminallerinin geçerli durum ayar modu	(VDI5 、 VDI4 、 VDI3 、 VDI2 、 VDI1)	00000	x
		0: VDI Geçerliliği virtual bağlıdır VDOx adlı kullanıcıyı ndurum		
		1: F22.06 işlev koduyla ayarlanan VDI'nın geçerliliği		
F22.06	Sanal VDI terminal durumu ayarları	(VDI5 、 VDI4 、 VDI3 、 VDI2 、 VDI1)	00000	Δ
		0: Geçersiz		
		1: Geçerli		

F22.07	Sanal VDO1 terminal çıkışının fonksiyon seçimi	0 : Fiziğe DIX kısa devre Diğer : F05.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	Δ
F22.08	Sanal VDO2 terminal çıkışının fonksiyon seçimi	0 : Fiziğe DIX kısa devre Diğer : F05.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	Δ
F22.09	Sanal VDO3 terminal çıkışının fonksiyon seçimi	0 : Fiziğe DIX kısa devre Diğer : F05.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	Δ
F22.10	Sanal VDO4 terminaleri çıkışının işlev seçimi	0 : Fiziğe DIX kısa devre Diğer : F05.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	Δ
F22.11	Sanal VDO5 terminal çıkışının fonksiyon seçimi	0 : Fiziğe DIX kısa devre Diğer : F05.00 fonksiyon kodu ile aynı	0	Δ
F22.12	Sanal VDO1 çıkış gecikme süresi	0.0s ~ 6000.0s	0.0s	Δ
F22.13	Sanal VDO2 çıkış gecikme süresi	0.0s ~ 6000.0s	0.0s	Δ
F22.14	Sanal VDO3 çıkış gecikme süresi	0.0s ~ 6000.0s	0.0s	Δ
F22.15	Sanal VDO4 çıkış gecikme süresi	0.0s ~ 6000.0s	0.0s	Δ
F22.16	Sanal VDO5 çıkış gecikme süresi	0.0s ~ 6000.0s	0.0s	Δ
F22.17	VDO çıkış terminali pozitif ve negatif mantık	VDO5, VDO4, VDO3, VDO2, VDO1 0: Olumlu mantık 1: Olumsuz mantık	00000	Δ
Grup U00 Durum İzleme				
U00.00	Koşu frekansı	0.00 ~ Fup	0.00Hz	⊖
U00.01	Frekansı ayarla	0,00 ~ Fmax	0.00Hz	⊖
U00.02	Çıkış gerilimi	0 ~ 660V	0.0V	⊖
U00.03	Çıkış akımı	0.0 ~ 3000.0A	0,0A	⊖
U00.04	Çıkış gücü	-3000.0 ~ 3000.0kW	0.0kW	⊖
U00.05	Tahmini Motor hız	0 ~ 60000 rpm	0rpm	⊖
U00.06	Otobüs gerilimi	0 ~ 1200V	0V	⊖
U00.07	Senkron Frekans	0.00 ~ Fup	0.00Hz	⊖
U00.08	Plc adım	1 ~ 15	1	⊖
U00.09	Programın Çalışma Süresi	0,0 ~ 6000,0 s (s)	0.0s (h)	⊖
U00.10	PID seti	0 ~ 60000	0	⊖
U00.11	PID geri bildirimi	0 ~ 60000	0	⊖
U00.12	DI1 ~ DI5 dijital giriş terminalinin durumu	DI5 DI4 DI3 DI2 DI1	00000	⊖

U00.13	DI6 ~ DI7 dijital giriş terminalinin durumu	DI7 DI6	00	⊖
U00.14	Dijital çıkışın durumu terminal	R2 R1 Y2 Y1	0000	⊖
U00.15	AI1 girişi	% 0.0 ~ % 100.0	% 0.0	⊖
U00.16	AI2 girişi	% 0.0 ~ % 100.0	% 0.0	⊖
U00.17	AI3 girişi	-100.0 ~ % 100.0	% 0.0	⊖
U00.18	Tuş takımı potansiyometre girişi	% 0.0 ~ % 100.0	% 0.0	⊖
U00.19	HI girişi	0,00 ~ 100,00kHz	0.00kHz	⊖
U00.20	AO1 çıkışı	% 0.0 ~ % 100.0	% 0.0	⊖
U00.21	AO2 çıkışı	% 0.0 ~ % 100.0	% 0.0	⊖
U00.22	HO çıkışı	0,00 ~ 100,00kHz	0.00kHz	⊖
U00.23	İnverter sıcaklığı	-40.0 °C ~ 120.0 °C	0.0 °C	⊖
U00.24	Birikmeli açılış zamanı	0 ~ 65535min	0dakika	⊖
U00.25	Birikmeli çalışma süresi	0 ~ 6553.5 dk	0.0min	⊖
U00.26	Birikimli açılış zaman	0 ~ 65535h	0h	⊖
U00.27	Kümülatif çalışma süresi	0 ~ 65535h	0h	⊖
U00.28	Sayım değeri	0 ~ 65535	0	⊖
U00.29	Uzunluk değeri	0 ~ 65535m	0m	⊖
U00.30	Doğrusal hız	0 ~ 65535m / dak	0 m / dk	
U00.31	Çıkış tork	% 0.0 ~ % 300.0	% 0.0	⊖
U00.32	PTC motor sıcaklık tespiti	-40 °C ~ 200 °C	0 °C	⊖
U00.33	Kodlayıcı tarafından tespit edilen hız	0 ~ 60000 rpm	0rpm	⊖
U00.34	Enkoder satır numarasının izlenmesi	0 ~ 65535	0	⊖
U00.35	P ower tüketimi	0 ~ 65535kWh	0kWh	⊖
U00.36	VDI1 ~ VDI5 giriş durumu	VDI5 VDI4 VDI3 VDI2 VDI1	00000	⊖

U00.37	VDO1 ~ VDO5Çıkış durumu	VDO5 VDO4 VDO3 VDO2 VDO1	00000	⊖
U00.38	Yüksek hızlı puls X7 veya genişletme kartı monitörü satır numarası	0 ~ 65535	0	⊖
Grup U01 Arıza Kaydı				
U01.00	En son hatanın kodu	Err00 : Hata yok	0	

		Err01 : Hızlanma aşırı akım		
		Err02 : Yavaşlama aşırı akım		
		Err03 : Sabit hızda aşırı akım		
		Err04 : Hızlanma aşırı gerilimi		
		Err05 : Aşırı Gerilim		
		Err06 : Sabit hızda aşırı gerilim		
		Err07 : Veriyolu düşük voltajı		
		Err08 : Kısa devre		
		Err09 : Güç girişi faz kaybı		
		Err10 : Güç çıkışı faz kaybı		
		Err11 : Motor aşırı yükü		
		Err12 : Inverter aşırı yükü		
		Err13 : Harici ekipman hatası		
		Err14 : Modül aşırı ısınması		
		Err15 : EEPROM okuma / yazma hatası		
		Err16 : Motor otomatik ayarı iptal edildi		
		Err17 : Motor otomatik ayarlama hatası		
		Err18 : Haberleşme mesai		
		Hata		⊙
		Err19 : PID geri besleme kaybı		
		Err20 : Sürekli çalışma süresi		
		Ulaşıldı		
		Err21 : Parametre yükleme hatası		
		Err22 : Parametre indirme hatası		
		Err23 : Frenleme ünitesi hatası		
		Err24 : Modül sıcaklık algılama bağlantısının kesilmesi		
		Err25: Yük 0 oluyor		
		Err26 : Dalgali akım sınırı hatası		
		Err27 : İnvörtör yumuşak başlatma rölesi kapalı		
		Err28 : EEPROM versiyon olduğu değil uyumlu		
		Err29 : Anlık aşırı akım		
		Err30 : Anlık aşırı gerilim		
		Err39 : PTC motor sıcaklığı çok yüksek		
		Err40 : Ayar işlem süresi biter		
		Err41: Aşırı yük uyarısı		
U01.01	Koşu frekansı	0.00 ~ Fup	0.00Hz	⊙

	en son hata ne zaman oluşturdu			
U01.02	Çıkış akımı zaman son hata oluştu	0.0 ~ 3000.0A	0,0A	⊙
U01.03	Bara voltajı ne zaman son hata oluştu	0 ~ 1200V	0V	⊙
U01.04	Kümülatif çalışma süresi en son hata ne zaman oluşturdu	0 ~ 65535h	0h	⊙
U01.05	PREV Kodu (geri) acil hata	U01.00 ile aynı	0	⊙
U01.06	Koşu frekansı ne zaman pREV (geri) acil hata oluşturdu	0.00 ~ Fup	0.00Hz	⊙
U01.07	Çıkış akımı ne zaman pREV (geri) acil arıza oluşturdu	0.0 ~ 3000.0A	0,0A	⊙
U01.08	Bara voltajı ne zaman pREV (geri) acil arıza oluşturdu	0 ~ 1200V	0V	⊙
U01.09	Kümülatif çalışma süresi ne zaman pREV (geri) acil hata oluşturdu	0 ~ 65535h	0h	⊙
U01.10	PREV Öncesi (geri) acil hata kod	U01.00 ile aynı	0	⊙
U01.11	Koşu frekansı ne zaman önce-pREV (geri) ious hata oluştu	0.00 ~ Fup	0.00Hz	⊙
U01.12	Çıkış akımı ne zaman pREV öncesi (geri) acil hata oluşturdu	0.0 ~ 3000.0A	0,0A	⊙
U01.13	Bara voltajı ne zaman pREV öncesi (geri) acil hata oluşturdu	0 ~ 1200V	0V	⊙
U01.14	Kümülatif çalışma süresi ne zaman önce-pREV (geri) ious hata oluştu	0 ~ 65535h	0h	⊙

U01.15	PREV (geri) 3 farklı hata kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.16	PREV (geri) 4 farklı hata kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.17	PREV (geri) 5 farklı hata kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.18	PREV (geri) 6 farklı hata kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.19	PREV (geri) 7 farklı hata kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.20	PREV (geri) ious 8 farklı hata kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.21	PREV (geri) 9 farklı hata kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.22	PREV (geri) 10 farklı hata kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.23	PREV (geri) ious 11 arıza kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.24	PREV (geri) 12 arıza türü	U01.00 ile aynı	Err00	⊙
U01.25	PREV (geri) ious 13 arıza kategorisi	U01.00 ile aynı	Err00	⊙