

BẢNG CÁC THÔNG SỐ CÀI ĐẶT BIẾN TẦN ADTECH XFC 500

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
NHÓM THÔNG SỐ C0 - F0: CÁC THÔNG SỐ CƠ BẢN				
C0-03	Tần số sóng mang	0.5KHz - 16.0KHz	Tùy Model	
C0-04	Tần số sóng mang tự động điều chỉnh theo nhiệt độ	0: Không 1: Có	1	
C1-01	Công suất motor	0.1Kw - 1000.0Kw	Tùy Model	
C1-02	Điện áp motor	1V - 2000V	Tùy Model	
C1-03	Dòng điện motor	0.01A ~ 655.35A (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.1A ~ 6553.5A (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C1-04	Tần số motor	0.01Hz - Tần số lớn nhất	Tùy Model	
C1-05	Số vòng quay của motor	1RPM ~ 65535RPM	Tùy Model	
C5-00	Đặc tuyến V/F	0: V/F tuyến tính (Linear V/F) 1: V/F đa điểm (Multi point V/F) 2: V/F vuông (Square V/F) 3: 1.2-power V/F 4: 1.4-power V/F 6: 1.6-power V/F 8: 1.8-power V/F 10: V/F tách hoàn toàn 11: V/F tách một nửa	0	
F0-01	Lựa chọn nguồn thay đổi tần số chính (tần số A)	0: Dùng bàn phím (điều chỉnh lên/ xuống bằng nhấn phím từ F0-F6, không nhớ tần số khi tắt điện) 1: Dùng bàn phím (điều chỉnh lên/ xuống bằng nhấn phím từ F0-F6, nhớ tần số khi tắt điện) 2: Ngõ vào AI1 (Dùng biến trở ngoài hoặc analog 0-10V) 3: Ngõ vào AI2 (Dùng biến trở ngoài hoặc analog 0-10V) 4: Ngõ vào AI3 (Dùng biến trở ngoài hoặc analog 0-10V) 5: Ngõ vào (dạng xung) 6: Theo các tần số cài đặt sẵn 7: Theo chương trình lập trình đơn giản (simple PLC) 8: PID 9: Cài đặt Truyền thông	1	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F0-07	Tần số lớn nhất	50Hz - 500Hz	50.00Hz	
F0-09	Tần số giới hạn trên	Từ tần số giới hạn dưới thấp nhất (F0-11) đến tần số lớn nhất (F0-07)	50.00Hz	
F0-11	Tần số giới hạn dưới	0Hz - Tần số giới hạn trên (F0-09)	0.00Hz	
F0-16	Tần số nền (base frequency) cho tín hiệu UP/DOWN (điều chỉnh tăng giảm tần số) khi đang chạy	0: Tần số đang chạy 1: Tần số cài đặt	0	
F0-21	Thay đổi chiều quay motor	0: Chiều thuận 1: Chiều ngược lại	0	
F0-26	Chế độ khởi động (start mode)	0: Khởi động trực tiếp 1: Speed tracking restart (Dò tốc độ và chiều quay của motor trước khi khởi động) 2: Pre-excited start (motor không đồng bộ): Tạo từ trường trước khi khởi động nhằm cải thiện đáp ứng động của motor.	0	
F0-32	Chế độ dừng	0: Giảm tốc và dừng 1: Dừng ngay 2: đang chạy và dừng.	0	
F0-39	Thời gian tăng tốc 1	0.00s ~ 650.00s (F0-37=2) 0.0s ~ 6500.0s (F0-37=1) 0s ~ 65000s (F0-37=0)	Tùy Model	
F0-40	Thời gian giảm tốc 1	0.00s ~ 650.00s (F0-37=2) 0.0s ~ 6500.0s (F0-37=1) 0s ~ 65000s (F0-37=0)	Tùy Model	
F0-41	Thời gian tăng tốc 2	0.00s ~ 650.00s	Tùy Model	
F0-42	Thời gian giảm tốc 2	0.00s ~ 650.00s	Tùy Model	
F0-43	Thời gian tăng tốc 3	0.00s ~ 650.00s	Tùy Model	
F0-44	Thời gian giảm tốc 3	0.00s ~ 650.00s	Tùy Model	
F0-45	Thời gian tăng tốc 4	0.00s ~ 650.00s	Tùy Model	
F0-46	Thời gian giảm tốc 4	0.00s ~ 650.00s	Tùy Model	
F0-47	Chế độ Tăng tốc/Giảm tốc	0: Tăng/giảm tốc tuyến tính (linear) 1: Tăng/giảm tốc theo đường cong S-curve A 2: Tăng/giảm tốc theo đường cong S-curve B	0	

NHÓM THÔNG SỐ B0: CÁC THÔNG SỐ HỆ THỐNG CƠ BẢN

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
B0-00	Thiết lập quyền cài đặt	0: Thông số cơ bản 1: Thông số tiêu chuẩn 2: Thông số nâng cao 3: Thông số bắt đầu	0	
B0-01	Khởi tạo thông số	0: Không hoạt động 1: Khôi phục thông số xuất xưởng, không bao gồm thông số của động cơ 2: Hồ sơ thông thoáng rõ ràng.	0	
B0-03	Thuộc tính sửa đổi mã chức năng	0: Sửa đổi được 1: Không thể Sửa đổi được	0	
B0-04	Bản sao thông số	0: Không hiệu quả 1: Sao lưu các thông số hoạt động vào bảng điều khiển 2: Sao chép các thông số cho bảng điều khiển	0	
B0-05	Mật khẩu của người dùng	0 ~ 65535	0	
B0-06	Tổng số giờ bật nguồn	0h ~ 65535h	-	
B0-07	Tổng điện năng tiêu thụ	0KW ~ 65535 KWh của điện	-	
B0-08	Tổng số giờ chạy	0h ~ 65535h	-	
B0-09	Số sản phẩm	-	-	
B0-10	Phiên bản phần mềm	-	-	
NHÓM THÔNG SỐ C0: THÔNG SỐ ĐIỀU KHIỂN CÔNG SUẤT				
C0-00	Dự trữ			
C0-01	Lựa chọn động cơ	0: Motor 1 1: Motor 2 2: Motor 3 3: Motor 4	0	
C0-02	Lựa chọn chế độ tối ưu SVC	0: Không có tối ưu hóa 1: Chế độ tối ưu 1 2: Chế độ tối ưu 2	1	
C0-03	Tần số sóng mang	0.5KHz - 16.0KHz	Tùy Model	
C0-04	Tần số sóng mang tự động điều chỉnh theo nhiệt độ	0: Không 1: Có	1	
C0-05	DPWM chuyển đổi tần số giới hạn trên	0.00Hz ~ 15.00Hz	12.00Hz	
C0-06	Chế độ PWM (Điều chế độ rộng xung)	0: Không đồng bộ 1: Đồng bộ	0	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C0-07	Độ sâu PWM ngẫu nhiên	0: PWM ngẫu nhiên không hiệu quả 1 ~ 10 : Tần số sóng mang PWM. độ sâu ngẫu nhiên	0	
C0-08	Bật dòng giới hạn nhanh	0: Không Kích hoạt 1: Kích hoạt	1	
C0-09	Phát hiện dò tìm dòng	0 ~ 100	5	
C0-10	Cài đặt điểm dưới điện áp	60.0% ~ 140.0%	100.00%	
C0-11	Điều khiển quạt làm mát	0: Quạt hoạt động trong quá trình chạy 1: Quạt luôn hoạt động	0	
C0-12	Lựa chọn chế độ bù vùng chết	0: Không bù 1: Bù chế độ 1 2: Bù chế độ 2	1	
C0-13	Điều chỉnh thời gian vùng chết	100% ~ 200%	150%	
C0-14	Quá điện áp	200.0 ~ 2500.0V	Tùy Model	
C0-15	Hệ số cảnh báo quá tải động cơ	50% ~ 100%	80%	
C0-16	Loại cảm biến nhiệt độ của động cơ	0: Không có cảm biến nhiệt độ 1: PT100 2: PT1000	0	

NHÓM THÔNG SỐ C1: CÁC THÔNG SỐ CỦA ĐỘNG CƠ THỨ NHẤT

C1-00	Chọn loại Motor	0: Motor không đồng bộ thông thường 1: Motor không đồng bộ biến tần (Variable frequency asynchronous motor)	0	
C1-01	Công suất motor	0.1Kw - 1000.0Kw	Tùy Model	
C1-02	Điện áp motor	1V - 2000V	Tùy Model	
C1-03	Dòng điện motor	0.01A ~ 655.35A (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.1A ~ 6553.5A (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C1-04	Tần số motor	0.01Hz - Tần số lớn nhất	Tùy Model	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C1-05	Số vòng quay của motor	1RPM ~ 65535RPM	Tùy Model	
C1-06	Điện trở Stator (Động cơ không đồng bộ)	0.001Ω ~ 65.535Ω (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (Công suất biến tần > 55KW)	Dùng chức năng Dò tự động	
C1-07	Điện trở Rotor (Động cơ không đồng bộ)	0.001Ω ~ 65.535Ω (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (Công suất biến tần > 55KW)	Dùng chức năng Dò tự động	
C1-08	Điện kháng rò rỉ (Động cơ không đồng bộ)	0.01mH ~ 655.35mH (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.001mH ~ 65.535mH (Công suất biến tần > 55KW)	Dùng chức năng Dò tự động	
C1-09	Hệ số tự cảm (Mutual inductive reactance), (Động cơ không đồng bộ)	0.01mH ~ 6553.5mH (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.001mH ~ 655.35mH (Công suất biến tần > 55KW)	Dùng chức năng Dò tự động	
C1-10	Dòng điện không tải của động cơ (Động cơ không đồng bộ)	0.0A1 to C1-03 (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.1A to C1-03 (Công suất biến tần > 55KW)	Dùng chức năng Dò tự động	
C1-16	Dự trữ			
C1-17	Dự trữ			
C1-18	Dự trữ			
C1-19	Dự trữ			
C1-20	Dự trữ			
C1-21	Dự trữ			
C1-27	Dòng mã hoá	1 ~ 65535	1024	
C1-28	Loại mã hoá (Encoder type)	0: Bộ mã hóa gia tăng ABZ 1: Bộ mã hóa gia tăng UVW 2: Máy biến áp xoay chiều 3: Bộ mã hóa sin và cosin 4: Bộ mã hóa UVW tiết kiệm dòng	0	
C1-29	Dự trữ			
C1-30	Pha A/B nối tiếp của bộ mã hoá ABZ	0: Chiều Thuận 1: Chiều nghịch	0	
C1-31	Góc lắp bộ mã hóa UVW	0.0° ~ 359.9°	0.0°	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C1-32	Pha UVW nối tiếp của bộ mã hoá ABZ	0: Chiều Thuận 1: Chiều nghịch	0	
C1-33	Góc bù của bộ mã hóa UVW	0.0° ~ 359.9°	0.0°	
C1-34	Số cấp cực của bộ phân giải	1 ~ 65535	1	
C1-35	Dự trữ			
C1-36	Phản hồi tốc độ PG thời gian phát hiện đường bị đứt	0.0: Không có hành động 0.1s ~ 10.0s	0.0	
C1-37	Điều chỉnh lựa chọn	0: Không hoạt động 1: Thời gian tĩnh của động cơ không đồng bộ 2: Hoàn thành điều chỉnh động cơ không đồng bộ	0	
C1-38	Độ lợi tỉ lệ vòng lặp vận tốc 1 (Speed loop proportional gain 1)	1 - 100	30	
C1-39	Thời gian tích phân vòng lặp tốc độ 1 (Speed loop integral time 1)	0.01s - 10.00s	0.50s	
C1-40	Tần số chuyển mạch 1	0.00 ~ C1-43	5.00Hz	
C1-41	Độ lợi tỉ lệ vòng lặp vận tốc 2 (Speed loop proportional gain 2)	1 ~ 100	20	
C1-42	Thời gian tích phân vòng lặp tốc độ 2 (Speed loop integral time 2)	0.01s - 10.00s	1.00s	
C1-43	Tần số chuyển mạch 2	C1-40 - tần số lớn nhất	10.00Hz	
C1-44	Độ trượt trong điều khiển vector (Vector control slip gain)	50% - 200%	100%	
C1-45	Hằng số thời gian của bộ lọc vòng lặp vận tốc	0.000s ~ 0.100s	0.000s	
C1-46	Độ vọt lố trong điều khiển vector (Vector control over-excitation gain)	0s ~ 200	64	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C1-47	Nguồn giới hạn trên mô-men xoắn trong chế độ điều khiển tốc độ	0: Cài đặt mã chức năng C1-48 1: Ngõ vào AI1 2: Ngõ vào AI2 3: Ngõ vào AI3 4: Cài đặt xung 5: Tham chiếu giao tiếp 6: Min (AI1, AI2) 7: Max (AI1, AI2) Phạm vi đầy đủ từ 1 đến 7 tương ứng với C1-48	0	
C1-48	Cài đặt kỹ thuật số giới hạn trên của mô-men xoắn trong chế độ điều khiển tốc độ	0% ~ 200.0%	150%	
C1-49	Dự trữ			
C1-50	Dự trữ			
C1-51	Độ lợi tỉ lệ điều chỉnh kích từ (Excitation adjustment proportional gain)	0 ~ 6000	2000	
C1-52	Độ lợi tích phân điều chỉnh kích từ (Excitation adjustment integral gain)	0 ~ 6000	1300	
C1-53	Độ lợi tỉ lệ điều chỉnh moment xoắn (Torque adjustment proportional gain)	0 ~ 6000	2000	
C1-54	Độ lợi tích phân điều chỉnh moment xoắn (Torque adjustment integral gain)	0 ~ 6000	1300	
C1-55	Đặc tính riêng của tích phân vòng lặp vận tốc	Tích phân tách rời (tích phân độc lập) 0: Không có giá trị 1: Có giá trị	0	
C1-56	Dự trữ			
C1-57	Dự trữ			
C1-58	Dòng điện lớn nhất của từ trường (Maximum field weakening current)	1% ~ 300%	50%	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C1-59	Độ lợi điều chỉnh tự động từ trường (Weak magnetic automatic adjustment gain)	10% ~ 500%	100%	
C1-60	Hệ số nhân tích phân từ trường (Weak magnetic integral multiple)	2 ~ 10	2	
C1-61	Chế độ điều khiển của động cơ đầu tiên	0: Điều khiển vector cảm biến không có tốc độ 1: Điều khiển vector cảm biến tốc độ 2: Điều khiển V/F	2	
C1-62	Bù momen	0.0%: (Tự động bù momen) 0.1% ~ 30.0%	Tùy Model	
C1-63	Độ lợi triệt tiêu dao động VF	0 ~ 100	Tùy Model	
NHÓM THÔNG SỐ C2: CÁC THÔNG SỐ CỦA ĐỘNG CƠ THỨ HAI				
C2-00	Chọn loại Motor	0: Motor không đồng bộ thông thường 1: Motor không đồng bộ biến tần (Frequency-conversion asynchronous motor)	0	
C2-01	Công suất motor	0.1Kw - 1000.0Kw	Tùy Model	
C2-02	Điện áp motor	1V - 2000V	Tùy Model	
C2-03	Dòng điện motor	0.01A ~ 655.35A (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.1A ~ 6553.5A (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C2-04	Tần số motor	0.01Hz - Tần số lớn nhất	Tùy Model	
C2-05	Số vòng quay của motor	1RPM ~ 65535RPM	Tùy Model	
C2-06	Điện trở Stator (Motor không đồng bộ)	0.001Ω ~ 65.535Ω (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C2-07	Điện trở Rotor (Motor không đồng bộ)	0.001Ω ~ 65.535Ω (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C2-08	Điện kháng rò rỉ (Motor không đồng bộ)	0.01mH ~ 655.35mH (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.001mH ~ 65.535mH (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C2-09	Hệ số tự cảm (Mutual inductive reactance), (Motor không đồng bộ)	0.01mH ~ 6553.5mH (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.001mH ~ 655.35mH (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C2-10	Dòng điện không tải của motor (Motor không đồng bộ)	0.01A to C2-03 (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.1A to C2-03 (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C2-16	Dự trữ			
C2-17	Dự trữ			
C2-18	Dự trữ			
C2-19	Dự trữ			
C2-20	Dự trữ			
C2-21	Dự trữ			
C2-27	Dòng mã hóa (Encoder Lines)	1 ~ 65535	2	
C2-28	Loại mã hoá (Encoder type)	0: Bộ mã hóa gia tăng ABZ 1: Bộ mã hóa gia tăng UVW 2: Máy biến áp xoay chiều 3: Bộ mã hóa sin và cosin 4: Bộ mã hóa UVW tiết kiệm dòng	0	
C2-29	Dự trữ			
C2-30	Pha ABZ nối tiếp của bộ mã hoá ABZ	0: Chiều Thuận 1: Chiều nghịch	0	
C2-31	Góc lắp bộ mã hóa UVW	0.0° ~ 359.9°	0.0°	
C2-32	Pha UVW nối tiếp của bộ mã hoá UVW	0: Chiều Thuận 1: Chiều nghịch	0	
C2-33	Góc bù của bộ mã hóa UVW	0.0° ~ 359.9°	0.0°	
C2-34	Số cặp cực của bộ phân giải	1 ~ 65535	1	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C2-35	Dự trữ			
C2-36	Phản hồi tốc độ PG thời gian phát hiện đường bị đứt	0.0: Không có hành động 0.1s ~ 10.0s	0.0	
C2-37	Điều chỉnh lựa chọn	0: Không hoạt động 1: Thời gian tĩnh của động cơ không đồng bộ 2: Hoàn thành điều chỉnh động cơ không đồng bộ	0	
C2-38	Độ lợi tỉ lệ vòng lặp tốc độ 1 (Speed loop proportional gain 1)	1 ~ 100	30	
C2-39	Thời gian tích phân vòng lặp tốc độ 1 (Speed loop integral time 1)	0.01s - 10.00s	0.50s	
C2-40	Tần số chuyển mạch 1	0.00Hz - C2-43	5.00Hz	
C2-41	Độ lợi tỉ lệ vòng lặp tốc độ 1 (Speed loop proportional gain 1)	1 ~ 100	20	
C2-42	Thời gian tích phân vòng lặp tốc độ 2 (Speed loop integral time 2)	0.01s - 10.00s	1.00s	
C2-43	Tần số chuyển mạch 2	C2-40 ~ Tần số lớn nhất	10.00Hz	
C2-44	Độ trượt trong điều khiển vector (Vector control slip gain)	50% ~ 200%	100%	
C2-45	Hằng số thời gian của bộ lọc vòng lặp vận tốc	0.000s ~ 0.100s	0.000s	
C2-46	Độ vọt lố trong điều khiển vector (Vector control over-excitation gain)	0s ~ 200	64	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C2-47	Nguồn giới hạn trên moment xoắn trong chế độ điều khiển tốc độ	0: Cài đặt mã chức năng C2-48 1: Ngõ vào AI1 2: Ngõ vào AI2 3: Ngõ vào AI3 4: Ngõ vào (xung) 5: Cài đặt truyền thông 6: Min (AI1, AI2) 7: Max (AI1, AI2) Phạm vi đầy đủ từ 1 đến 7 tương ứng với C2-48	0	
C2-48	Giới hạn moment xoắn trên trong chế độ điều khiển tốc độ	0.0% ~ 200.0%	150%	
C2-49	Dự trữ			
C2-50	Dự trữ			
C2-51	Độ lợi tỉ lệ điều chỉnh kích từ (Excitation adjustment proportional gain)	0 ~ 60000	2000	
C2-52	Độ lợi tích phân điều chỉnh kích từ (Excitation adjustment integral gain)	0 ~ 6000	1300	
C2-53	Độ lợi tỉ lệ điều chỉnh moment xoắn (Torque adjustment proportional gain)	0 ~ 6000	2000	
C2-54	Độ lợi tích phân điều chỉnh moment xoắn (Torque adjustment integral gain)	0 ~ 6000	1300	
C2-55	Đặc tính riêng của tích phân vòng lặp tốc độ	Tích phân tách (tích phân độc lập) 0: Không có giá trị 1: Có giá trị	0	
C2-56	Dự trữ			
C2-57	Dự trữ			
C2-58	Dòng điện lớn nhất của từ trường suy yếu (Maximum field weakening current)	1% ~ 300%	50%	
C2-59	Độ lợi điều chỉnh tự động từ trường suy yếu (weak magnetic automatic adjustment gain)	10% ~ 500%	100%	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C2-60	Hệ số nhân tích phân từ trường suy yếu (Weak magnetic integral multiple)	2 ~ 10	2	
C2-61	Chế độ điều khiển của động cơ thứ 2	0: Điều khiển vector cảm biến không tốc độ 1: Điều khiển vector cảm biến tốc độ 2: Điều khiển V/F	2	
C2-62	Lựa chọn thời gian tích lũy của động cơ thứ 2	0: Giống như động cơ thứ nhất 1: Thời gian tích lũy 1 2: Thời gian tích lũy 2 3: Thời gian tích lũy 3 4: Thời gian tích lũy 4	0	
C2-63	Tăng mô-men xoắn của động cơ thứ 2	0.0% (Tăng mô-men xoắn tự động) 0.1% ~ 30.0%	Tùy Model	
C2-65	Độ lợi triệt tiêu dao động VF của động cơ thứ 2	2 ~ 10	Tùy Model	

NHÓM THÔNG SỐ C3:CÁC THÔNG SỐ CỦA ĐỘNG CƠ THỨ BA

C3-00	Chọn loại Motor	0: Motor không đồng bộ thông thường 1: Motor không đồng bộ biến tần (Variable frequency)	0	
C3-01	Công suất motor	0.1Kw - 1000.0Kw	Tùy Model	
C3-02	Điện áp motor	1V - 2000V	Tùy Model	
C3-03	Dòng điện motor	0.01A ~ 655.35A (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.1A ~ 6553.5A (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C3-04	Tần số motor	0.01Hz - Tần số lớn nhất	Tùy Model	
C3-05	Số vòng quay của motor	1RPM ~ 65535RPM	Tùy Model	
C3-06	Điện trở Stator (Motor không đồng bộ)	0.001Ω~65.535Ω (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.0001Ω~ 6.5535Ω (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C3-07	Điện trở Rotor (Motor không đồng bộ)	0.001Ω~65.535Ω (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.0001Ω~ 6.5535Ω (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C3-08	Điện kháng rò rỉ (Motor không đồng bộ)	0.01mH ~ 655.35mH (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.001mH ~ 65.535mH (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C3-09	Hệ số tự cảm (Mutual inductive reactance), (Motor không đồng bộ)	0.01mH ~ 6553.5mH (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.001mH ~ 655.35mH (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C3-10	Dòng điện không tải của motor (Motor không đồng bộ)	0.01A to C3-03 (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.1A to C3-03 (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C3-16	Dự trữ			
C3-17	Dự trữ			
C3-18	Dự trữ			
C3-19	Dự trữ			
C3-20	Dự trữ			
C3-21	Dự trữ			
C3-27	Dòng mã hoá	1 ~ 65535	1024	
C3-28	Loại mã hoá (Encoder type)	0: Bộ mã hóa gia tăng ABZ 1: Bộ mã hóa gia tăng UVW 2: Máy biến áp xoay chiều 3: Bộ mã hóa sin và cosin 4: Bộ mã hóa UVW tiết kiệm dòng	0	
C3-29	Dự trữ			
C3-30	Pha A/B nối tiếp của bộ mã hoá ABZ	0: Chiều Thuận 1: Chiều nghịch	0	
C3-31	Góc lắp bộ mã hóa	0.0° ~ 359.9°	0.0°	
C3-32	Pha UVW nối tiếp của bộ mã hoá UVW	0: Chiều Thuận 1: Chiều nghịch	0	
C3-33	Góc bù của bộ mã hóa UVW	0.0° ~ 359.9°	0.0°	
C3-34	Số cặp cực của bộ phân giải	1 ~ 65535	1	
C3-35	Dự trữ			
C3-36	Phản hồi tốc độ PG thời gian phát hiện đường bị đứt	0.0: Không có hành động 0.1s ~ 10.0s	0.0	
C3-37	Điều chỉnh lựa chọn	0: Không hoạt động 1: Thời gian tĩnh của động cơ không đồng bộ 2: Hoàn thành điều chỉnh động cơ không đồng bộ	0	
C3-38	Độ lợi tỉ lệ vòng lặp vận tốc 1 (Speed loop proportional gain 1)	1 - 100	30	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C3-39	Thời gian tích phân vòng lặp tốc độ 1 (Speed loop integral time 1)	0.01s - 10.00s	0.50s	
C3-40	Tần số chuyển mạch 1	0.00Hz - C3-43	5.00Hz	
C3-41	Độ lợi tỉ lệ vòng lặp vận tốc 2 (Speed loop proportional gain 2)	1 - 100	20	
C3-42	Thời gian tích phân vòng lặp tốc độ 2 (Speed loop integral time 2)	0.01s - 10.00s	1.00s	
C3-43	Tần số chuyển mạch 2	C3-40 ~ tần số ngõ ra lớn nhất	10.00Hz	
C3-44	Độ trượt trong điều khiển vector (Vector control slip gain)	50% - 200%	100%	
C3-45	Hằng số thời gian của bộ lọc vòng lặp vận tốc	0.000s ~ 0.100s	0.000s	
C3-46	Độ vọt lố trong điều khiển vector (Vector control over-excitation gain)	0s ~ 200	64	
C3-47	Nguồn giới hạn trên moment xoắn trong chế độ điều khiển vận tốc	0: Cài đặt mã chức năng C3-48 1: Ngõ vào AI1 2: Ngõ vào AI2 3 : Ngõ vào AI3 4: Ngõ vào (xung) 5: Truyền thông 6: Min (AI1, AI2) 7: Max (AI1, AI2) Phạm vi đầy đủ từ 1 đến 7 tương ứng với C3-48	0	
C3-48	Giới hạn moment xoắn trên trong chế độ điều khiển vận tốc	0.0% ~ 200.0%	150%	
C3-49	Dự trữ			
C3-50	Dự trữ			
C3-51	Độ lợi tỉ lệ điều chỉnh kích từ (Excitation adjustment proportional gain)	0 ~ 6000	2000	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C3-52	Độ lợi tích phân điều chỉnh kích từ (Excitation adjustment integral gain)	0 ~ 6000	1300	
C3-53	Độ lợi tỉ lệ điều chỉnh moment xoắn (Torque adjustment proportional gain)	0 ~ 6000	2000	
C3-54	Độ lợi tích phân điều chỉnh moment xoắn (Torque adjustment integral gain)	0 ~ 6000	1300	
C3-55	Đặc tính riêng của tích phân vòng lặp vận tốc	Tích phân tách (tích phân độc lập) 0: Không có giá trị 1: Có giá trị	0	
C3-56	Dự trữ			
C3-57	Dự trữ			
C3-58	Dòng điện lớn nhất của từ trường yếu (Maximum field weakening current)	1% ~ 300%	50%	
C3-59	Độ lợi điều chỉnh tự động từ trường yếu (Field weakening automatic adjustment gain)	10% ~ 500%	100%	
C3-60	Hệ số nhân tích phân từ trường yếu (Field weakening integral multiple)	2 ~ 10	2	
C3-61	Chế độ điều khiển của động cơ thứ 2	0: Điều khiển vector cảm biến không tốc độ 1: Điều khiển vector cảm biến tốc độ 2: Điều khiển V/F	2	
C3-62	Lựa chọn thời gian tích lũy của động cơ thứ 2	0: Giống như động cơ thứ nhất 1: Thời gian tích lũy 1 2: Thời gian tích lũy 2 3: Thời gian tích lũy 3 4: Thời gian tích lũy 4	0	
C3-63	Tăng mô-men xoắn của động cơ thứ 2	0.0% (Tăng mô-men xoắn tự động) 0.1% ~ 30.0%	Tùy Model	
C3-65	Độ lợi triệt tiêu dao động VF của động cơ thứ 2	0 ~ 100	Tùy Model	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
NHÓM THÔNG SỐ C4: CÁC THÔNG SỐ CỦA ĐỘNG CƠ THỦ TỰ				
C4-00	Chọn loại Motor	0: Motor không đồng bộ thông thường 1: Motor không đồng bộ biến tần (Variable frequency asynchronous motor) 2: Motor đồng bộ nam châm vĩnh cửu	0	
C4-01	Công suất motor	0.1Kw - 1000.0Kw	Tùy Model	
C4-02	Điện áp motor	1V - 2000V	Tùy Model	
C4-03	Dòng điện motor	0.01A ~ 655.35A (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.1A ~ 6553.5A (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C4-04	Tần số motor	0.01Hz - Tần số lớn nhất	Tùy Model	
C4-05	Số vòng quay của motor	1RPM ~ 65535RPM	Tùy Model	
C4-06	Điện trở Stator (Motor không đồng bộ)	0.001Ω~65.535Ω (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.0001Ω~ 6.5535Ω (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C4-07	Điện trở Rotor (Motor không đồng bộ)	0.001Ω~65.535Ω (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.0001Ω~ 6.5535Ω (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C4-08	Điện kháng rò rỉ (Motor không đồng bộ)	0.01mH ~ 655.35mH (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.001mH ~ 65.535mH (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C4-09	Hệ số tự cảm (Mutual inductive reactance), (Motor không đồng bộ)	0.01mH ~ 6553.5mH (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.001mH ~ 655.35mH (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C4-10	Dòng điện không tải của motor (Motor không đồng bộ)	0.01A to C4-03 (Công suất biến tần ≤ 55KW) 0.1A to C4-03 (Công suất biến tần > 55KW)	Tùy Model	
C4-16	Dự trữ			
C4-17	Dự trữ			
C4-18	Dự trữ			
C4-19	Dự trữ			
C4-20	Dự trữ			
C4-21	Dự trữ			
C4-27	Dòng mã hoá	1 ~ 65535	1024	
C4-28	Loại mã hoá (Encoder type)	0: Bộ mã hóa gia tăng ABZ 1: Bộ mã hóa gia tăng UVW 2: Máy biến áp xoay chiều 3: Bộ mã hóa sin và cosin 4: Bộ mã hóa UVW tiết kiệm dòng	0	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C4-29	Dự trữ			
C4-30	Pha A/B nối tiếp của bộ mã hoá ABZ	0: Chiều Thuận 1: Chiều nghịch	0	
C4-31	Góc lắp bộ mã hóa	0.0° ~ 359.9°	0.0°	
C4-32	Pha UVW nối tiếp của bộ mã hoá UVW	0: Chiều Thuận 1: Chiều nghịch	0	
C4-33	Góc bù của bộ mã hóa UVW	0.0° ~ 359.9°	0.0°	
C4-34	Số cặp cực của bộ phân giải	1 ~ 65535	1	
C4-35	Dự trữ			
C4-36	Phản hồi tốc độ PG thời gian phát hiện đường bị đứt	0.0: Không có hành động 0.1s ~ 10.0s	0.0	
C4-37	Điều chỉnh lựa chọn	0: Không hoạt động 1: Thời gian tĩnh của động cơ không đồng bộ 2: Hoàn thành điều chỉnh động cơ không đồng bộ	0	
C4-38	Độ lợi tỉ lệ vòng lặp vận tốc 1 (Speed loop proportional gain 1)	1 - 100	30	
C4-39	Thời gian tích phân vòng lặp tốc độ 1 (Speed loop integral time 1)	0.01s - 10.00s	0.50s	
C4-40	Tần số chuyển mạch 1	0.00Hz - C4-43	5.00Hz	
C4-41	Độ lợi tỉ lệ vòng lặp vận tốc 2 (Speed loop proportional gain 2)	1 - 100	20	
C4-42	Thời gian tích phân vòng lặp tốc độ 2 (Speed loop integral time 2)	0.01s - 10.00s	1.00s	
C4-43	Tần số chuyển mạch 2	C4-40 ~ tần số ngõ ra lớn nhất	10.00Hz	
C4-44	Độ trượt trong điều khiển vector (Vector control slip gain)	50% - 200%	100%	
C4-45	Hằng số thời gian của bộ lọc vòng lặp vận tốc	0.000s ~ 0.100s	0.000s	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C4-46	Độ vọt lớn trong điều khiển vector (Vector control over-excitation gain)	0s ~ 200	64	
C4-47	Nguồn giới hạn trên moment xoắn trong chế độ điều khiển vận tốc	0: Cài đặt mã chức năng C4-48 1: Ngõ vào AI1 2: Ngõ vào AI2 3: Ngõ vào AI3 4: Ngõ vào (xung) 5: Truyền thông 6: Min (AI1, AI2) 7: Max (AI1, AI2) Phạm vi đầy đủ từ 1 đến 7 tương ứng với C4-48	0	
C4-48	Giới hạn moment xoắn trên trong chế độ điều khiển vận tốc	0.0% ~ 200.0%	150%	
C4-49	Dự trữ			
C4-50	Dự trữ			
C4-51	Độ lợi tỉ lệ điều chỉnh kích từ (Excitation adjustment proportional gain)	0 ~ 6000	2000	
C4-52	Độ lợi tích phân điều chỉnh kích từ (Excitation adjustment integral gain)	0 ~ 6000	1300	
C4-53	Độ lợi tỉ lệ điều chỉnh moment xoắn (Torque adjustment proportional gain)	0 ~ 6000	2000	
C4-54	Độ lợi tích phân điều chỉnh moment xoắn (Torque adjustment integral gain)	0 ~ 6000	1300	
C4-55	Đặc tính riêng của tích phân vòng lặp vận tốc	Tích phân tách (tích phân độc lập) 0: Không có giá trị 1: Có giá trị	0	
C4-56	Dự trữ			
C4-57	Dự trữ			

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C4-58	Dòng điện lớn nhất của từ trường yếu (Maximum field weakening current)	1% ~ 300%	50%	
C4-59	Độ lợi điều chỉnh tự động từ trường yếu (Field weakening automatic adjustment gain)	10% ~ 500%	100%	
C4-60	Hệ số nhân tích phân từ trường yếu (Field weakening integral multiple)	2 ~ 10	2	
C4-61	Chế độ điều khiển của động cơ thứ 2	0: Điều khiển vector cảm biến không tốc độ 1: Điều khiển vector cảm biến tốc độ 2: Điều khiển V/F	2	
C4-62	Lựa chọn thời gian tích lũy của động cơ thứ 2	0: Giống như động cơ thứ nhất 1: Thời gian tích lũy 1 2: Thời gian tích lũy 2 3: Thời gian tích lũy 3 4: Thời gian tích lũy 4	0	
C4-63	Tăng mô-men xoắn của động cơ thứ 2	0.0% (Tăng mô-men xoắn tự động) 0.1% ~ 30.0%	Tùy Model	
C4-65	Độ lợi triệt tiêu dao động VF của động cơ thứ 2	0 ~ 100	Tùy Model	
NHÓM THÔNG SỐ C5: ĐIỀU KHIỂN V/F				
C5-00	Đặc tuyến V/F	0: V/F tuyến tính (Linear V/F) 1: V/F đa điểm (Multi point V/F) 2: V/F vuông (Square V/F) 3: 1.2-power V/F 4: 1.4-power V/F 6: 1.6-power V/F 8: 1.8-power V/F 10: V/F tách hoàn toàn 11: V/F tách một nửa	0	
C5-01	Tần số tắt moment xoắn khởi động	0.00Hz đến tần số ngõ ra lớn nhất	50.00Hz	
C5-02	Tần số điểm thứ I của V/F đa điểm (F1)	0.00Hz ~ C5-04	0.00Hz	
C5-03	Điện áp điểm thứ I của V/F đa điểm (V1)	0.0% ~ 100.0%	0.00%	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C5-04	Tần số điểm thứ II của V/F đa điểm (F2)	C5-02 ~ C5-06	0.00Hz	
C5-05	Điện áp điểm thứ II của V/F đa điểm (V2)	0.0% ~ 100.0%	0.0%	
C5-06	Tần số điểm thứ III của V/F đa điểm (F3)	C5-04 ~ Tần số motor (C1-04)	0.00Hz	
C5-07	Điện áp điểm thứ III của V/F đa điểm (V3)	0.0% ~ 100.0%	0.0%	
C5-08	Độ bù trượt V/F (V/F slip compensation gain)	0.0% ~ 200.0%	0.0%	
C5-09	Độ vọt lố V/F (V/F over excitation gain)	0 ~ 200	64	
C5-10	Nguồn điện áp trong chế độ điều khiển V/F tách hoàn toàn	0: Cài đặt trong thông số C5-11 1: Ngõ vào AI1 2: Ngõ vào AI2 3: Ngõ vào AI3 4: Ngõ vào D15 (dạng xung) 5: Đa cấp điện áp (Multi - command) 6: Chương trình PLC đơn giản 7: PID 8: Truyền thông Lưu ý: 100% tương ứng với điện áp định mức của động cơ	0	
C5-11	Điện áp trong chế độ điều khiển V/F tách hoàn toàn	0 ~ điện áp định mức của động cơ	0V	
C5-12	Thời gian tăng điện áp trong chế độ điều khiển V/F tách hoàn toàn	0.0s ~ 1000.0s (thời gian để tăng điện áp từ 0V đến Điện áp định mức của động cơ)	0.0s	
NHÓM THÔNG SỐ C6: THÔNG SỐ ĐIỀU KHIỂN VECTOR				
C6-00	Lựa chọn chế độ điều khiển tốc độ / mô-men xoắn	0: Điều khiển tốc độ 1: Điều khiển momen xoắn	0	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
C6-01	Lựa chọn nguồn cài đặt mô-men xoắn trong chế độ điều khiển mô-men xoắn	0: Cài đặt trong thông số C6-03 1: Ngõ vào AI1 2: Ngõ vào AI2 3: Ngõ vào AI3 4: Ngõ vào dạng xung 5: Tham chiếu giao tiếp 6: MIN (AI1,AI2) 7: MAX (AI1,AI2) Phạm vi đầy đủ từ 1 đến 7 tương ứng với C6-03	0	
C6-02	Dự trữ			
C6-03	Cài đặt số mô-men xoắn trong chế độ kiểm soát mô-men xoắn	-200.0% ~ 200.0%	150.0%	
C6-04	Dự trữ			
C6-05	Chiều thuận tần số tối đa. Kiểm soát mô-men xoắn	0.00Hz đến tần số ngõ ra lớn nhất	50.00Hz	
C6-06	Đảo ngược tần số tối đa. kiểm soát mô-men xoắn	0.00Hz đến tần số ngõ ra lớn nhất	50.00Hz	
C6-07	Tăng Thời gian kiểm soát mô-men xoắn	0.00s ~ 650.00s	0.00s	
C6-08	Giảm Thời gian kiểm soát mô-men xoắn	0.00s ~ 650.00s	0.00s	
NHÓM THÔNG SỐ F0: KIỂM SOÁT VÀ THIẾT LẬP CÁC THÔNG SỐ				
F0-00	Lựa chọn nguồn điều khiển để Tắt/mở biến tần	0: Tắt/Mở trên bàn phím (đèn led tắt) 1: Tắt/mở thông qua tiếp điểm ngoài (công tắc, role...) (Đèn led trên bàn phím sáng) 2: Tắt/Mở bằng truyền thông (Đèn led nhấp nháy)	0	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F0-01	Lựa chọn nguồn thay đổi tần số chính (tần số A)	0: Dùng bàn phím (không nhớ tần số khi tắt điện) 1: Dùng bàn phím (nhớ tần số khi tắt điện) 2: Ngõ vào AI1 (Dùng biến trở ngoài hoặc analog 0-10V) 3: Ngõ vào AI2 (Dùng biến trở ngoài hoặc analog 0-10V) 4: Ngõ vào AI3 (Dùng biến trở ngoài hoặc analog 0-10V) 5: Ngõ vào DI5 (dạng xung) 6: Theo các tần số cài đặt sẵn 7: Theo chương trình lập trình đơn giản (simple PLC) 8: PID 9: Truyền thông	1	
F0-02	Lựa chọn nguồn thay đổi tần số phụ (tần số Y)	Như F0-01	0	
F0-03	Phạm vi lựa chọn của nguồn tần số phụ Y	0: Theo tần số lớn nhất 1: Theo tần số chính (tần số X)	0	
F0-04	Phạm vi của nguồn tần số phụ Y	0% - 150%	100%	
F0-05	Lựa chọn nguồn tần số	Led hàng đơn vị: Lựa chọn tần số theo 0: Theo tần số chính (X) 1: Kết hợp tần số chính và phụ (các kiểu kết hợp được cài đặt theo led hàng chục) 2: Chuyển đổi giữa X hoặc Y 3: Chuyển đổi giữa tần số chính X và tần số phụ 4: Chuyển đổi giữa tần số chính Y và tần số phụ	00	
F0-05	Lựa chọn nguồn tần số	0: Chính + phụ 1: Chính - phụ 2: Giá trị Lớn nhất của cả hai 3: Giá trị nhỏ nhất của cả hai	00	
F0-06	Cài đặt tần số hoạt động	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất (F0-07)	50Hz	
F0-07	Tần số lớn nhất	50.00Hz ~ 500.00Hz	50.00Hz	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F0-08	Chọn nguồn giới hạn tần số trên	0: Cài đặt thông số F0-09 1: Ngõ vào AI1 2: Ngõ vào AI2 3: Ngõ vào AI2 4: Ngõ vào (dạng xung) 5: Truyền thông	0	
F0-09	Tần số giới hạn trên	Từ tần số giới hạn dưới thấp nhất (F0-11) đến tần số lớn nhất (F0-07)	50.00Hz	
F0-10	Bù tần số giới hạn trên	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất (F0-07)	0.00Hz	
F0-11	Tần số giới hạn dưới	0.00Hz đến tần số giới hạn trên (F0-09)	0.00Hz	
F0-12	Dự trữ			
F0-13	Tần số bù của nguồn tần số phụ trong việc thêm vào	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất (F0-07)	0.00Hz	
F0-14	Dự trữ			
F0-15	Lựa chọn bộ nhớ tắt tần số cài đặt kỹ thuật số	0: Không có bộ nhớ 1: Có bộ nhớ	1	
F0-16	Tham chiếu tần số lệnh lên / xuống khi chạy	0: Tần số chạy 1: Tần số đặt	0	
F0-17	Nguồn tần số giới hạn của nguồn lệnh	0: Không ràng buộc 1: Tần số cài đặt kỹ thuật số 2: Ngõ vào AI1 3: Ngõ vào AI2 4: Ngõ vào AI3 5: Ngõ vào DI5 (xung) 6: Tốc độ nhiều tầng 7: Chương trình PLC đơn giản 8: PID 9: Thiết lập giao tiếp hàng chục: Lệnh đầu cuối liên kết lựa chọn nguồn tần số Thiết lập giao tiếp hàng trăm: Lệnh giao tiếp ràng buộc lựa chọn nguồn tần số Thiết lập giao tiếp hàng ngàn: Tự động chạy ràng buộc lựa chọn nguồn tần số	0000	
F0-18	Bỏ qua tần số 1	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	
F0-19	Bỏ qua tần số 2	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	
F0-20	Biên độ của tần số bỏ qua	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	0.01Hz	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F0-21	Chiều chạy	0: Chạy Cùng chiều 1: Chạy ngược chiều	0	
F0-22	FWD/REV thời gian chết	0s ~ 3000.0s	0.0s	
F0-23	Cho phép kiểm soát vòng quay	0: Kích hoạt 1: Không Kích hoạt	0	
F0-24	Chế độ hoạt động đặt tần số thấp hơn tần số giới hạn dưới	0: Chạy với tần số giới hạn thấp hơn 1: Tắt 2: chạy ở tốc độ 0		
F0-25	Kiểm soát giảm	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	
F0-26	Chế độ khởi động (start mode)	0: Khởi động trực tiếp 1: Rotational speed tracking restart (Dò tốc độ và chiều quay của motor trước khi khởi động) 2: Pre-excited start (motor không đồng bộ): Tạo từ trường trước khi khởi động nhằm cải thiện đáp ứng động của motor.	0	
F0-27	Lựa chọn bảo vệ khi khởi động	0: Không có bảo vệ 1: Có bảo vệ		
F0-28	Tần số khởi động	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	
F0-29	Thời gian duy trì tần số khởi động	0.0s ~ 100.0s	0.0s	
F0-30	Dòng bị kích trước Khởi động dòng hãm DC	0.0s ~ 100.0s	0.0s	
F0-31	Dòng bị kích trước Thời gian thắng DC khởi động	0% ~ 100%	0%	
F0-32	Chế độ dừng	0: Giảm tốc và dừng 1: Dừng ngay 2: Dừng đúng vị trí	0	
F0-33	Tần số bắt đầu thắng DC	0.00Hz đến tần số lớn nhất	0.00Hz	
F0-34	Thời gian chờ thắng DC	0.0s ~ 100.0s	0.0s	
F0-35	Thời gian thắng DC	0.0s ~ 100.0s	0.0s	
F0-36	Dòng điện thắng DC	0.0%~100%	0.00%	
F0-37	Chọn đơn vị thời gian tăng/giảm tốc	0: 1s 1: 0.1s 2: 0.01s	1	
F0-38	Tần số nền (base frequency) cho thời gian tăng/giảm tốc	0: Tần số lớn nhất (F0-07) 1: Tần số cài đặt 2: 100.00Hz	0	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F0-39	Thời gian tăng tốc 1	0.00s ~ 650.00s (F0-37=2) 0.0s ~ 6500.0s (F0-37=1) 0s ~ 65000s (F0-37=0)	Tùy Model	
F0-40	Thời gian giảm tốc 1	0.00s ~ 650.00s (F0-37=2) 0.0s ~ 6500.0s (F0-37=1) 0s ~ 65000s (F0-37=0)	Tùy Model	
F0-41	Thời gian tăng tốc 2	0.0s ~ 6500.00s	Tùy Model	
F0-42	Thời gian giảm tốc 2	0.0s ~ 6500.00s	Tùy Model	
F0-43	Thời gian tăng tốc 3	0.0s ~ 6500.00s	Tùy Model	
F0-44	Thời gian giảm tốc 3	0.0s ~ 6500.00s	Tùy Model	
F0-45	Thời gian tăng tốc 4	0.0s ~ 6500.00s	Tùy Model	
F0-46	Thời gian giảm tốc 4	0.0s ~ 6500.00s	Tùy Model	
F0-47	Chế độ Tăng tốc/Giảm tốc	0: Tăng/giảm tốc tuyến tính (linear) 1: Tăng/giảm tốc theo đường cong S-curve A 2: Tăng/giảm tốc theo đường cong S-curve B	0	
F0-48	Đầu đường cong S - tỷ lệ với thời gian phân đoạn	0.0% ~ (100.0% -F0-49)	30.00%	
F0-49	Kết thúc đường cong S - tỷ lệ với thời gian phân đoạn	0.0% ~ (100.0% -F0-48)	30.00%	
F0-50	Nhảy tần số khi tăng giảm tốc	0: Không cho phép 1: Cho phép	0	
F0-51	Dự trữ			
F0-52	Dự trữ			
F0-53	Điểm tần số chuyển đổi giữa thời gian tăng tốc 1 và 2	0.00Hz đến tần số lớn nhất	0.00Hz	
F0-54	Điểm tần số chuyển đổi giữa thời gian giảm tốc 1 và 2	0.00Hz đến tần số lớn nhất	0.00Hz	
F0-55	Chức năng Jog khi biến tần đang chạy	0: Không cho phép 1: Cho phép, khi có tín hiệu Jog khi biến tần đang chạy, biến tần sẽ chuyển sang chạy Jog	0	
F0-56	Tần số JOG	0.00Hz đến tần số lớn nhất	2.00Hz	
F0-57	Thời gian tăng tốc JOG	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	
F0-58	Thời gian giảm tốc JOG	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	
F0-59	Chế độ theo dõi tốc độ	0: Bắt đầu từ tần số dừng 1: Bắt đầu từ số không 2: Bắt đầu từ tần số tối đa	0	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F0-60	Theo dõi tốc độ	1 ~ 100	20	
F0-61	Tốc độ thắng	0% ~ 100%	100%	
NHÓM THÔNG SỐ F1: THÔNG SỐ ĐẦU VÀO CỦA THIẾT BỊ				
F1-00	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI1	0: Không có chức năng 1: Chạy thuận (FWD) 2: Chạy ngược (REV) 3: Điều khiển 3 dây 4: Jog thuận (FWD JOG) 5: Jog ngược (REV JOG) 6: Tăng tần số chính (Terminal Up) 7: Giảm tần số chính (Terminal Down) 8: Dừng nhanh (coast to stop) 9: Reset lỗi 10: Tạm dừng 11: Ngõ vào báo lỗi ở ngoài (thường mở) 12: Ngõ vào chọn lựa đa cấp tốc độ 1 13: Ngõ vào chọn lựa đa cấp tốc độ 2 14: Ngõ vào chọn lựa đa cấp tốc độ 3 15: Ngõ vào chọn lựa đa cấp tốc độ 4	1	
F1-01	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI2	16: Ngõ vào số 1 lựa chọn thời gian tăng/giảm tốc	4	
F1-02	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI3	17: Ngõ vào số 2 lựa chọn thời gian tăng/giảm tốc	9	
F1-03	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI4	18: Chuyển đổi nguồn tần số khác 19: Cài đặt lên / xuống rõ ràng (thiết bị đầu cuối và bàn phím)	12	
F1-04	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI5	20: Lệnh 1 chuyển đổi nguồn điều khiển tắt/mở biến tần	13	
F1-05	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI6	21: Ngăn cản cấm tăng/giảm tốc (Duy trì tần số ngõ ra như hiện tại)	0	
F1-06	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI7	Tạm dừng PID	0	
F1-07	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI8	23: Reset trạng thái PLC 24: Tạm dừng swing (swing pause)	0	
F1-08	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI9	25: Ngõ vào đếm xung (tốc độ thấp) 26: Reset bộ đếm xung	0	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F1-09	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI10	27: Ngõ vào đếm chiều dài 28: Reset chiều dài 29: Lệnh cấm điều khiển moment xoắn 30: Ngõ vào đếm xung tốc độ cao (chỉ dùng cho ngõ vào DI5) 32: Lệnh kích hoạt thắng DC ngay lập tức 33: Ngõ vào lỗi ngoại vi (thường đóng) 34: Lệnh cấm thay đổi tần số 35: Đảo chiều PID 36: Ngõ vào dừng biến tần (giống như bấm phím STOP) 37: Ngõ vào chuyển đổi nguồn tắt/mở biến tần từ các chân sang truyền thông 38: Tạm dừng tích phân PID 39: Lệnh chuyển đổi nguồn tần số chính (X) sang tần số cài đặt trong F0-08 40: Lệnh chuyển đổi nguồn tần số phụ (Y) sang tần số cài đặt trong F0-08 41: Lệnh chọn motor 1 42: Lệnh chọn motor 2	0	
F1-09	Lựa chọn chức năng của thiết bị đầu cuối DI10	43: Lệnh chuyển đổi thông số PID 44: Ngõ vào số 1 Báo lỗi người dùng tự định nghĩa 45: Ngõ vào số 2 Báo lỗi người dùng tự định nghĩa 46: Lệnh chuyển đổi giữa 2 chế độ điều khiển: Điều khiển moment xoắn/Điều khiển vận tốc 47: Dừng khẩn cấp 48: Tín hiệu ngoại vi thứ 2 dừng biến tần 49: Lệnh giảm tốc đến điểm cài đặt và thắng DC 50: Lệnh xóa thời gian hoạt động của biến tần 51: Tín hiệu đầu vào vị trí đến 52 ~ 59: Dự trữ	0	
F1-10	Lọc thời gian ngõ vào	0.000s ~ 1.000s	0.010s	
F1-11	Thời gian trễ trên ngõ vào DI1	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
F1-12	Thời gian trễ trên ngõ vào DI2	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	
F1-13	Thời gian trễ trên ngõ vào DI3	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F1-14	Lựa chọn chế độ hiệu quả của thiết bị đầu cuối DI 1	0: Hiệu quả ở mức cao 1: Hiệu quả ở mức thấp Led hàng đơn vị: DI1 Led hàng chục: DI2 Led hàng trăm: DI3 Led hàng ngàn: DI4 Led hàng chục ngàn: DI5	00000	
F1-15	Lựa chọn chế độ hiệu quả của thiết bị đầu cuối DI 2	0: Hiệu quả ở mức cao 1: Hiệu quả ở mức thấp Led hàng đơn vị: DI6 Led hàng chục: DI7 Led hàng trăm: DI8 Led hàng ngàn: DI9 Led hàng chục ngàn: DI10	00000	
F1-16	Chọn Chế độ điều khiển tắt/mở biến tần trên các ngõ vào (Terminal control mode)	0: Điều khiển 2 dây chế độ 1 1: Điều khiển 2 dây chế độ 2 2: Điều khiển 3 dây chế độ 1 3: Điều khiển 3 dây chế độ 2	0	
F1-17	Khoảng điều chỉnh tăng/giảm tần số trên chân UP/DOWN	0.01Hz/s ~ 65.535Hz/s	1.00Hz/s	
F1-18	Tần số xung ngõ vào tối thiểu	0.00KHz ~ F1-20	0.00Kz	
F1-19	Khoảng cài đặt tương ứng tối đa trên ngõ vào AI2	-100.0% ~ 100.0%	100%	
F1-20	Tần số xung ngõ vào lớn nhất	F1-18 ~ 100.00kHz	50.00kHz	
F1-21	Thiết lập tương ứng của xung lớn nhất ở đầu vào	-100.0% ~ 100.0%	100.00%	
F1-22	Bộ lọc thời gian xung đầu vào	0.00s ~ 10.00s	0.10s	
F1-23	Chọn biên dạng đường cong ngõ vào AI	Led đơn vị: Chọn biên dạng đường cong ngõ vào AI1 1: Biên dạng 1 (2 điểm, xem F1-25 đến F1-28) 2: Biên dạng 2 (2 điểm, xem F1-32 đến F1-35) 3: Biên dạng 3 (2 điểm, xem F1-37 đến F1-40) 4: Biên dạng 4 (2 điểm, xem F1-42 đến F1-49) 5: Biên dạng 5 (2 điểm, xem F1-50 đến F1-57)	321	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F1-23	Chọn biên dạng đường cong ngõ vào AI	Led hàng chục: Lựa chọn đường cong AI2, giống như trên Led hàng trăm: Lựa chọn đường cong AI3, giống như trên	321	
F1-24	Cài đặt lựa chọn AI thấp hơn đầu vào tối thiểu	Led đơn vị: Cài đặt lựa chọn AI1 thấp hơn đầu vào tối thiểu 0: Tương ứng với cài đặt đầu vào tối thiểu 1: 0.0% Led hàng chục: Lựa chọn đường cong AI2, giống như trên Led hàng trăm: Lựa chọn đường cong AI3, giống như trên	000	
F1-25	Mức tín hiệu điện áp tối thiểu trên ngõ vào AI1	0.00V ~ F1-27	0.00V	
F1-26	Khoảng cài đặt tương ứng tối thiểu trên ngõ vào AI1	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F1-27	Mức tín hiệu điện áp lớn nhất trên ngõ vào AI1	F1-25 ~ +10.00V	10.00V	
F1-28	Khoảng cài đặt tương ứng tối đa trên ngõ vào AI1	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
F1-29	Thời gian lọc ngõ vào AI1	0.00s ~ 10.00s	0.10s	
F1-30	Giới hạn dưới của giá trị bảo vệ điện áp đầu vào AI1	0.00V ~ F1-31	3.10V	
F1-31	Giới hạn trên của giá trị bảo vệ điện áp đầu vào AI2	F1-30 ~ 10.00V	6.80V	
F1-32	Mức tín hiệu điện áp tối thiểu trên ngõ vào AI2	0.00V ~ F1-34	0.00V	
F1-33	Khoảng cài đặt tương ứng tối thiểu trên ngõ vào AI2	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	
F1-34	Mức tín hiệu điện áp lớn nhất trên ngõ vào AI2	F1-32 ~ +10.00V	10.00V	
F1-35	Khoảng cài đặt tương ứng tối đa trên ngõ vào AI2	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
F1-36	Thời gian lọc ngõ vào AI2	0.00s ~ 10.00s	0.10s	
F1-37	Mức tín hiệu điện áp tối thiểu trên ngõ vào AI3	-10.00V ~ F1-39	-10.00V	
F1-38	Khoảng cài đặt tương ứng tối thiểu trên ngõ vào AI3	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F1-39	Mức tín hiệu điện áp lớn nhất trên ngõ vào AI3	F1-32 ~ +10.00V	10.00V	
F1-40	Khoảng cài đặt tương ứng tối đa trên ngõ vào AI3	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
F1-41	Thời gian lọc ngõ vào AI3	0.00s ~ 10.00s	0.10s	
F1-42	Mức tín hiệu điện áp tối thiểu trên ngõ vào AI4	-10.00V ~ F1-44	0.00V	
F1-43	Khoảng cài đặt tương ứng tối thiểu trên ngõ vào AI4	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	
F1-44	Điểm uốn 1 đầu vào của đường cong AI 4	F1-42 ~ F1-46	3.00V	
F1-45	Cài đặt tương ứng với đầu vào điểm uốn 1 của đường cong AI 4	-100.0% ~ +100.0%	30.0%	
F1-46	Điểm uốn 2 đầu vào của đường cong AI 4	F1-44 ~ F1-48	6.00V	
F1-47	Cài đặt tương ứng với đầu vào điểm uốn 2 của đường cong AI 4	-100.0% ~ +100.0%	60.0%	
F1-48	Mức tín hiệu điện áp lớn nhất trên ngõ vào AI4	F1-46 ~ +10.00V	10.00V	
F1-49	Khoảng cài đặt tương ứng tối đa trên ngõ vào AI4	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
F1-50	Mức tín hiệu điện áp tối thiểu trên ngõ vào AI5	-10.00V ~ F1-52	-10.00V	
F1-51	Khoảng cài đặt tương ứng tối thiểu trên ngõ vào AI5	-100.0% ~ +100.0%	-100.0%	
F1-52	Điểm uốn 1 đầu vào của đường cong AI 5	F1-50 ~ F1-54	-3.00V	
F1-53	Cài đặt tương ứng với đầu vào điểm uốn 1 của đường cong AI 5	-100.0% ~ +100.0%	-30.0%	
F1-54	Điểm uốn 2 đầu vào của đường cong AI 5	F1-52 ~ F1-56	3.00V	
F1-55	Cài đặt tương ứng với đầu vào điểm uốn 2 của đường cong AI 5	-100.0% ~ +100.0%	30.0%	
F1-56	Mức tín hiệu điện áp lớn nhất trên ngõ vào AI5	F1-54 ~ +10.00V	10.00V	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F1-57	Khoảng cài đặt tương ứng tối đa trên ngõ vào AI5	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	
F1-66	AI1 đặt điểm bỏ qua	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	
F1-67	AI1 đặt biên độ bỏ qua	0.0% ~ +100.0%	0.5%	
F1-68	AI2 đặt điểm bỏ qua	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	
F1-69	AI2 đặt biên độ bỏ qua	0.0% ~ +100.0%	0.5%	
F1-70	AI3 đặt điểm bỏ qua	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	
F1-71	AI3 đặt biên độ bỏ qua	0.0% ~ +100.0%	0.5%	
NHÓM THÔNG SỐ F2: THÔNG SỐ ĐẦU RA CỦA THIẾT BỊ				
F2-00	Chế độ Ngõ ra DO2	0: Đầu ra xung (FMP) 1: Đầu ra bật- tắt (FMR)	0	
F2-01	Lựa chọn chức năng đầu ra bật - tắt	0: Không có đầu ra 1: Bộ biến tần đang hoạt động 2: Lỗi đầu ra (dùng lỗi)	0	
F2-02	Lựa chọn chức năng chuyển tiếp của bảng điều khiển (TA- TB- TC)	3: FDT1: Đạt tần số cài đặt trong F08-19 với độ trễ trong F08-20. ON khi Tần số ngõ ra \geq F08-19 OFF khi tần số ngõ ra \leq F08-19 + F08-19 * F08-20 4: Nằm trong % khoảng tần số ngõ ra lớn nhất (cài đặt trong F08-21) của biến tần	2	
F2-03	Lựa chọn chức năng đầu ra role của thẻ mở rộng (EA- EB- EC)	5: Biến tần đang ON và tần số ngõ ra vẫn bằng 0 (Zero speed running) 6: Cảnh báo trước motor quá tải	0	
F2-04	Lựa chọn chức năng đầu ra DO1	7: báo động quá tải bộ biến tần	1	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F2-05	Lựa chọn đầu ra Card mở rộng DO3	8: ON khi Giá trị bộ đếm 9: ON khi Giá trị bộ đếm 10: ON khi chiều dài thực tế 11: ON xung 250ms khi kết thúc 1 chu kì của chương trình PLC đơn giản 12: tổng thời gian chạy 13: ON khi tần số cài đặt lớn hơn tần số giới hạn trên hoặc dưới và tần số ngõ ra cũng lớn hơn hoặc nhỏ hơn tần số giới hạn 14: ON khi moment xoắn > cho phép (trong chế độ điều khiển vận tốc) 15: Biến tần đã sẵn sàng (Ready) 16: AI1 > AI2 17: Tần số ngõ ra >= Tần số giới hạn trên 18: Khi tần số ngõ ra giảm xuống <= tần số giới hạn dưới. 19: Điện áp thấp hơn cho phép (undervolt) 20: Chế độ cài đặt truyền thông	4	
F2-05	Lựa chọn đầu ra Card mở rộng DO3	23: ON Khi tần số ngõ ra = 0 và duy trì ON ngay cả khi biến tần STOP 24: Tổng thời gian cấp điện (power ON) cho biến tần 25: FDT2 Output , giống FDT1 26: Đạt ngưỡng tần số 1 27: Đạt ngưỡng tần số 2 28: Đạt ngưỡng dòng điện 1 29: Đạt ngưỡng dòng điện 2 30: Thời gian chạy hiện tại của biến tần đạt ngưỡng cài đặt	4	
F2-05	Lựa chọn đầu ra Card mở rộng DO3	31: Mức tín hiệu AI1 > ngưỡng cài đặt 32: Giảm tải 33: Đang chạy ngược (reverse running) 34: Trạng thái dòng điện = 0 35: Nhiệt độ cụm công suất IGBT 36: Dòng điện ngõ ra > cho phép 37: ON khi Tần số đang chạy giảm xuống giới hạn dưới (kể cả khi biến tần đã dừng) 38: Biến tần bị lỗi (alarm output) 39: Cảnh báo motor quá nhiệt 40: Thời gian chạy của biến tần 41: Biến tần lỗi (fault output)	4	
F2-06	Lựa chọn chức năng đầu ra xung	0: Tần số chạy 1: Tần số cài đặt	0	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F2-07	Lựa chọn chức năng đầu ra xung AO1	2: Dòng điện ngõ ra 3: Moment xoắn ngõ ra	0	
F2-08	Thẻ mở rộng lựa chọn chức năng đầu ra AO2	4: Công suất ngõ ra 5: Điện áp ngõ ra 6: Tần số xung đầu vào (100% tương ứng với 100KHz) 7: AI1 (0~10V) 8: AI2 (0~10V hoặc 0mA ~20mA) 9: AI3 (Thẻ mở rộng) 10: Chiều dài (0~ chiều dài cài đặt lớn nhất) 11: Bộ đếm (0 ~ Giá trị đếm lớn nhất) 12: Cài đặt truyền thông (0.0%~100%) 13: Tốc độ motor 14: Dòng điện ngõ ra (0.0A~100A) 15: Điện áp ngõ ra (0.0V~100V) 16: Giá trị thực của moment xoắn ngõ ra	1	
F2-09	Tần số lớn nhất trên ngõ ra FMP	0.01KHz ~ 100.00KHz	50KHz	
F2-10	Hệ số bù AO1	-100% ~ +100%	0.00%	
F2-11	Hệ số nhân AO1	-10.00 ~ +10.00	1.00	
F2-12	Hệ số bù AO2	-100% ~ + 100%	0.00%	
F2-13	Hệ số nhân AO2	-10.00 ~ +10.00	1.00	
F2-14	Dự trữ			
F2-15	Dự trữ			
F2-16	Dự trữ			
F2-17	Thời gian trì hoãn (delay) trên ngõ ra FMR	0.0s~3600.0s	0.0s	
F2-18	Thời gian trì hoãn (delay) trên ngõ ra relay 1	0.0s~3600.0s	0.0s	
F2-19	Thời gian trì hoãn (delay) trên ngõ ra relay 2	0.0s~3600.0s	0.0s	
F2-20	Thời gian trì hoãn (delay) trên ngõ ra DO1	0.0s~3600.0s	0.0s	
F2-21	Thời gian trì hoãn (delay) trên ngõ ra DO3	0.0s~3600.0s	0.0s	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F2-22	Lựa chọn mức tín hiệu ngõ ra trên DO	0: Tích cực mức cao (Positive) 1: Tích cực mức thấp (Nagative) Led đơn vị: Bật - Tắt Led hàng chục: Cài đặt cho ngõ ra relay 1 Led hàng trăm: Cài đặt cho ngõ ra relay 2 Led hàng ngàn: Cài đặt cho ngõ ra DO1 Led hàng chục ngàn: Cài đặt cho ngõ ra DO3	00000	
F2-23	Giá trị phát hiện tần số FDT1	0.00Hz đến tần số lớn nhất	50.00Hz	
F2-24	Giá trị phát hiện tần số FDT2	0.00Hz đến tần số lớn nhất	50.00Hz	
F2-25	Độ rộng phát hiện tần số	0% đến tần số 100.0% (Max frequency)	0.0%	
F2-26	Giá trị trễ phát hiện tần số (FDT1)	0.0% đến tần số 100.0% (FDT1 level)	5.0%	
F2-27	Giá trị trễ phát hiện tần số (FDT2)	0.0% đến tần số 100.0% (FDT2 level)	5.0%	
F2-28	Giá trị phát hiện tần số phạm vi tiếp cận ngẫu nhiên 1	0.00Hz đến tần số lớn nhất	50.00Hz	
F2-29	Độ rộng phát hiện tần số phạm vi tiếp cận ngẫu nhiên 1	0% đến tần số 100.0% (Max frequency)	0.0%	
F2-30	Giá trị phát hiện tần số phạm vi tiếp cận ngẫu nhiên 1	0.00Hz đến tần số lớn nhất	50.00Hz	
F2-31	Độ rộng phát hiện tần số phạm vi tiếp cận ngẫu nhiên 1	0% đến tần số 100.0% (Max frequency)	0.0%	
F2-32	Mức phát hiện dòng điện motor = 0	0.0% ~ 300.0% (dòng điện motor)	5.0%	
F2-33	Thời gian trì hoãn phát hiện dòng điện motor = 0	0.01s ~ 600.00s	0.10s	
F2-34	Ngưỡng dòng điện cao (quá dòng)	0: Không dùng 0.1% ~ 300% (dòng điện định mức của động cơ)	200.0%	
F2-35	Thời gian trì hoãn phát hiện quá dòng	0.00s ~ 600.00s	0.10s	
F2-36	tiếp cận ngẫu nhiên dòng điện 1	0.0% ~ 300% (dòng điện định mức của động cơ)	100.0%	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F2-37	Tiếp cận ngẫu nhiên dòng điện 2	0.0% ~ 300% (dòng điện định mức của động cơ)	0%	
F2-38	tiếp cận ngẫu nhiên dòng điện 2	0.0% ~ 300% (dòng điện định mức của động cơ)	100.0%	
F2-39	Tiếp cận ngẫu nhiên dòng điện 2	0.0% ~ 300% (dòng điện định mức của động cơ)	0%	
F2-40	Phạm vi tiếp cận nhiệt độ mô-đun	0 ⁰ C ~ 100 ⁰ C	75 ⁰ C	
F2-41	Đặt tổng thời gian bật nguồn	0h ~ 65000h	0h	
F2-42	Đặt tổng thời gian tiếp cận chạy	0h ~ 65000h	0h	
F2-43	Lựa chọn chức năng thời gian	0: Có hiệu lực 1: Không có hiệu lực	0	
F2-44	Chọn thời gian chạy thời gian	0: Cài đặt F2- 45 1: Ngõ vào AI1 2: Ngõ vào AI2 3: Ngõ vào AI3 Phạm vi đầu vào tương tự tương ứng với F2- 45	0	
F2-45	Thời gian chạy thời gian	0.0min ~ 6500min	0.0min	
F2-46	Cài đặt thời gian tiếp cận chạy hiện tại	0.0min ~ 6500min	0.0min	
F3: HIỆU CHUẨN AIAO				
F3-00	AI1 đo điện áp 1	0.500V ~ 4.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-01	AI1 hiển thị điện áp 1	0.500V ~ 4.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-02	AI1 đo điện áp 2	6.000V ~ 9.999V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-03	AI1 hiển thị điện áp 2	6.000V ~ 9.999V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-04	AI2 đo điện áp 1	0.500V ~ 4.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F3-05	AI2 hiển thị điện áp 1	0.500V ~ 4.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-06	AI2 đo điện áp 2	6.000V ~ 9.999V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-07	AI2 hiển thị điện áp 2	6.000V ~ 9.999V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-08	AI3 đo điện áp 1	-9.999V ~ 10.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-09	AI3 hiển thị điện áp 1	-9.999V ~ 10.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-10	AI3 đo điện áp 2	-9.999V ~ 10.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-11	AI3 hiển thị điện áp 2	-9.999V ~ 10.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-12	AO1 điện áp mục tiêu 1	0.500V ~ 4.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-13	AO1 đo điện áp 1	0.500V ~ 4.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-14	AO1 điện áp mục tiêu 2	6.000V ~ 9.999V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-15	AO1 đo điện áp 2	6.000V ~ 9.999V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-16	AO2 điện áp mục tiêu 1	0.500V ~ 4.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-17	AO2 đo điện áp 1	0.500V ~ 4.000V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F3-18	AO2 điện áp mục tiêu 2	6.000V ~ 9.999V	Hiệu chuẩn nhà máy	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F3-19	AO2 đo điện áp 2	6.000V ~ 9.999V	Hiệu chuẩn nhà máy	
F4: TỐC ĐỘ ĐA TẦNG VÀ CÁC THÔNG SỐ PLC ĐƠN GIẢN				
F4-00	Lệnh nhiều tầng 0	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-01	Lệnh nhiều tầng 1	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-02	Lệnh nhiều tầng 2	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-03	Lệnh nhiều tầng 3	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-04	Lệnh nhiều tầng 4	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-05	Lệnh nhiều tầng 5	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-06	Lệnh nhiều tầng 6	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-07	Lệnh nhiều tầng 7	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-08	Lệnh nhiều tầng 8	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-09	Lệnh nhiều tầng 9	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-10	Lệnh nhiều tầng 10	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-11	Lệnh nhiều tầng 11	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-12	Lệnh nhiều tầng 12	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-13	Lệnh nhiều tầng 13	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-14	Lệnh nhiều tầng 14	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-15	Lệnh nhiều tầng 15	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	
F4-16	Chế độ chạy chương trình PLC đơn giản	0: Dừng khi chạy xong 1 chu kì 1: Duy trì giá trị cuối cùng của chu kì khi xong 1 chu kì 2: Lặp lại chu kì	0	
F4-17	Chọn lựa lưu trữ chương trình PLC	Led hàng đơn vị: Lưu giữ chương trình khi mất điện: 0: Không 1: Có nhớ Led hàng chục: Lưu giữ chương trình khi dừng: 0: Không 1: Có nhớ	00	
F4-18	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 0	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F4-19	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 0	0~3	0	
F4-20	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 1	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-21	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 1	0~3	0	
F4-22	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 2	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-23	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 2	0~3	0	
F4-24	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 3	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-25	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 3	0~3	0	
F4-26	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 4	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-27	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 4	0~6	0	
F4-28	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 5	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-29	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 5	0~3	0	
F4-30	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 6	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-31	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 6	0~3	0	
F4-32	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 7	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-33	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 7	0~9	0	
F4-34	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 8	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-35	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 8	0~3	0	
F4-36	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 9	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-37	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 9	0~3	0	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F4-38	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 10	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-39	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 10	0~3	9	
F4-40	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 11	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-41	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 11	0~3	0	
F4-42	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 12	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-43	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 12	0~3	0	
F4-44	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 13	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-45	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 13	0~3	0	
F4-46	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 14	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-47	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 14	0~3	0	
F4-48	Thời gian chạy chương trình ở điểm tham chiếu 15	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	
F4-49	Thời gian tăng/giảm tốc ở điểm tham chiếu 15	0~3	0	
F4-50	Đơn vị thời gian của chương trình PLC	0: giây (s) 1: giờ (h)	0	
F4-51	Nguồn cài đặt điểm tham chiếu 0	0: Tham chiếu mã hàm F4-00 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Ngõ vào (ngõ vào xung) 5: PID 6: Cài đặt trong F0-06, chỉnh thông qua UP/DOWN	0	

F5: THÔNG SỐ ĐIỀU KHIỂN PID

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F5-00	Nguồn đặt PID	0: F5-01 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Ngõ vào DI5 (ngõ vào xung) 5: Truyền thông 6: Tham khảo đa cấp	0	
F5-01	Cài đặt PID số	0.0% ~ 100.0%	50%	
F5-02	Nguồn hồi tiếp PID	0: AI1 1: AI2 2: AI3 3: AI1-AI2 4: Ngõ vào DI5 (ngõ vào xung) 5: Truyền thông 6: AI1+AI2 7: Max (AI1,AI2) 8: Min (AI1,AI2)	0	
F5-03	Hướng PID	0: PID thuận 1: PID ngược	0	
F5-04	Khoảng hồi tiếp PID	0 ~ 65535	1000	
F5-05	Độ lợi tỉ lệ Kp1	0.0 ~ 100.0	20	
F5-06	Thời gian tích phân Ti1	0.01s ~ 10.00s	2.00s	
F5-07	Thời gian vi phân Td1	0.000 ~ 10.000s	0.000s	
F5-08	Tần số tắt PID ngược (Cut-off frequency of PID reverse rotation)	0.00Hz ~ tần số lớn nhất	2.00Hz	
F5-09	Giới hạn độ lệch PID	0.0% ~ 100.0%	0.00%	
F5-10	Giới hạn vi phân PID	0.00~100%	0.10%	
F5-11	Thời gian thay đổi cài đặt PID	0.00s ~ 650.00s	0.00s	
F5-12	Lọc thời gian hồi tiếp PID	0.00s ~ 60.00s	0.00s	
F5-13	Lọc thời gian ngõ ra PID	0.00s ~ 60.00s	0.00s	
F5-15	Độ lợi tỉ lệ Kp2	0.0~100.0	20	
F5-16	Thời gian tích phân Ti2	0.01s ~ 10.00s	2.00s	
F5-17	Thời gian vi phân Td2	0.000~10.000s	0.000s	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F5-18	Điều kiện chuyển đổi thông số PID	0: Không đổi 1: Chuyển đổi theo tín hiệu ngõ vào X 2: Tự động chuyển đổi theo độ lệch 1, 2	0	
F5-19	Độ lệch 1 (cho chuyển đổi tự động thông số PID)	0.0% to FA-20	20%	
F5-20	Độ lệch 2 (cho chuyển đổi tự động thông số PID)	FA-19 to 100.0%	80%	
F5-21	Giá trị khởi tạo PID	0.0% ~ 100.0%	0.00%	
F5-22	Thời gian giữ giá trị khởi tạo PID	0.00s ~ 650.00s	0.00s	
F5-23	Độ lệch lớn nhất giữa 2 ngõ ra PID ở chế độ PID thuận	0.00% ~ 100.00%	1.00%	
F5-24	Độ lệch lớn nhất giữa 2 ngõ ra PID ở chế độ PID ngược	0.00% ~ 100.00%	1.00%	
F5-25	Đặc tính của tích phân PID	Led hàng đơn vị: Tích phân tách (tích phân độc lập) 0: Không 1: Có giá trị	00	
		Led hàng chục: Dừng tiến trình tích phân hay không khi ngõ ra đạt giới hạn: 0: Tiếp tục tiến trình tích phân 1: Dừng tiến trình tích phân		
F5-26	Khoảng giá trị phát hiện mất tín hiệu hồi tiếp PID	0.0%: Không phát hiện mất tín hiệu hồi tiếp PID 0.1% ~ 100.0%	0.00%	
F5-27	Thời gian phát hiện mất tín hiệu hồi tiếp PID	0.0s ~ 20.0s	0.0s	
F5-28	Tiến trình PID khi dừng biến tần	0: Dừng tiến trình PID 1: Tiếp tục tiến trình PID khi biến tần dừng	0	
F6: thông số chức năng mở rộng				
F6-00	Tần số không hoạt động	0.00Hz ~ Tần số hoạt động (F6-02)	0.00Hz	
F6-01	Thời gian trễ không hoạt động	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	
F6-02	Tần số hoạt động	Dormant freq. (F6-00) ~ Max freq. (F0-07)	0.00Hz	
F6-03	Thời gian trễ hoạt động	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F7: THÔNG SỐ TRUYỀN THÔNG				
F7-00	Tốc độ truyền (baud rate)	Led hàng đơn vị: MODBUS 0: 300BPs 1: 600BPs 2: 1200BPs 3: 2400BPs 4: 4800BPs 5: 9600BPs 6: 19200BPs 7: 38400BPs 8: 57600BPs 9: 115200BPs	005	
		Led hàng chục: Profibus - DP 0: 9.6kBPps 1: 19.2kBPps 2: 45.45kBPps 3: 93.75kBPps 4: 187.5kBPps 5: 500kBPps 6: 1.5MBPs 7: 3MBPs 8: 6MBPs 9: 12MBPs	005	
		Led hàng trăm: Profibus - DP 0: 125kBPps 1: 250kBPps 2: 500kBPps 3: 1MBPs	005	
F7-01	Định dạng dữ liệu (data format)	0: Không kiểm tra < 8-N-2 > 1: Kiểm tra chẵn lẻ < 8- E- 1 > 2: Kiểm tra chẵn lẻ < 8-O-1 > 3: Không kiểm tra modbus < 8-N-1 > có hiệu lực	0	
F7-02	Địa chỉ máy	1 ~ 249 0 Là địa chỉ phát sóng	1	
F7-03	Phản hồi chậm trễ	0ms ~ 20ms	2ms	
F7-04	Thời gian chờ lệnh	0.0 (Thời gian chờ lệnh) 0.1s ~ 60.0s	0.0s	
F7-05	Lựa chọn định dạng truyền dữ liệu	Led hàng đơn vị: MODBUS 0: Giao thức modbus không chuẩn 1: Giao thức modbus chuẩn Led hàng chục: Profibus-DP 0: Định dạng PPO1 1: Định dạng PPO2 2: Định dạng PPO3 3: Định dạng PPO4	30	
F7-06	Lệnh đọc độ phân giải dòng điện	0: 0.01A 1: 0.1A	0	
F8: THÔNG SỐ LỖI VÀ BẢO VỆ				

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F8-00	Thời gian tự động đặt lại lỗi	0 ~ 20	0	
F8-01	Tự động thiết lập lại khoảng thời gian lỗi	0.1s ~ 100.0s	1.0s	
F8-02	Lựa chọn bảo vệ quá tải động cơ	0: Không bảo vệ 1: Có bảo vệ	1	
F8-03	Hệ số bảo vệ quá tải động cơ	0.20~10.0	1.0	
F8-04	Overvoltage stall gain (hệ số điều chỉnh quá áp)	0~100	0	
F8-05	Mức điện áp điều chỉnh quá áp	650.0V ~ 800V	770.0V	
F8-06	Hệ số điều chỉnh quá dòng	0 ~ 100	20	
F8-07	Mức dòng điện điều chỉnh quá dòng	100% ~ 200%	150%	
F8-08	Kiểm tra ngắn mạch motor khi mở điện	0: Không 1: Có kiểm tra (khi phát hiện ngắn mạch bất kì pha nào của motor, biến tần sẽ bảo vệ không xuất điện ngõ ra)	0	
F8-09	Điện áp ban đầu của bộ hãm	650V ~ 800V	760V	
F8-10	Tín hiệu ngõ ra khi tự động reset lỗi	0: Không có tín hiệu ngõ ra 1: Vẫn có tín hiệu trên ngõ ra	0	
F8-11	Bảo vệ mất pha ngõ vào	0: Không có bảo vệ 1: Có bảo vệ	1	
F8-12	Bảo vệ mất pha ngõ ra	0: Không có bảo vệ 1: Có bảo vệ	1	
F8-13	Ghi loại lỗi thứ III	0: Không có lỗi	-	
F8-14	Ghi loại lỗi thứ II	1: dự trữ	-	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F8-15	Ghi loại lỗi thứ I	<p>2: Quá dòng khi đang tăng tốc 3: Quá dòng khi đang giảm tốc 4: Quá dòng khi đang chạy ở tốc độ cố định 5: Quá áp khi đang tăng tốc 6: Quá áp khi đang giảm tốc 7: Quá áp khi đang chạy ở tốc độ cố định 8: Buffer resistance overload 9: Điện áp thấp 10: Biên tần quá tải 11: Motor quá tải 12: Điện vào mất pha 13: Ngõ ra biên tần mất pha 14: Công suất quá nóng 15: Lỗi thiết bị ngoại vi 16: Lỗi truyền thông 17: Lỗi contactor 18: Lỗi quá dòng 19: Lỗi dò tự động auto-turning</p>	-	
F8-15	Ghi loại lỗi thứ I	<p>20: Lỗi encoder/PG card 21: Lỗi đọc/ghi EEPROM 22: Lỗi phản cứng biên tần 23: Ngõ ra bị chạm vỏ 24: dự trữ 25: dự trữ 26: Tổng thời gian biên tần chạy đạt ngưỡng cài đặt 27: Lỗi người dùng tự định nghĩa 1 28: Lỗi người dùng tự định nghĩa 2 29: Tổng thời gian cấp điện biên tần đạt ngưỡng cài đặt</p>	-	
F8-15	Ghi loại lỗi thứ I	<p>30: Tải = 0 31: Mất tín hiệu hồi tiếp PID khi đang chạy 40: With-wave current limit fault 41: Lỗi chuyển motor khác khi biên tần đang chạy 42: Độ lệch tốc độ quá lớn 43: Motor quá tốc độ 45: Motor quá nóng 51: Lỗi vị trí ban đầu 55: Load alloation slave fault</p>	-	
F8-16	Ghi lại tần số lúc xảy ra lỗi gần nhất	-	-	
F8-17	Ghi lại dòng điện lúc xảy ra lỗi gần nhất	-	-	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F8-18	Ghi lại điện áp bus DC lúc xảy ra lỗi gần nhất	-	-	
F8-19	Trạng thái ngõ vào lúc xảy ra lỗi gần nhất: 0: OFF, 1: ON (giá trị là số thập phân được chuyển đổi từ giá trị nhị phân của các bit ngõ ra)	-	-	
F8-20	Trạng thái ngõ ra lúc xảy ra lỗi gần nhất: 0: OFF, 1: ON (giá trị là số thập phân được chuyển đổi từ giá trị nhị phân của các bit ngõ ra)	-	-	
F8-21	Trạng thái biến tần khi xảy ra lỗi gần nhất	-	-	
F8-22	Thời gian cấp điện đến khi xảy ra lỗi gần nhất	-	-	
F8-23	Thời gian chạy đến khi xảy ra lỗi gần nhất	-	-	
F8-26	Ghi lại tần số lúc xảy ra lỗi thứ II	-	-	
F8-27	Ghi lại dòng điện lúc xảy ra lỗi thứ II	-	-	
F8-28	Ghi lại điện áp bus DC lúc xảy ra lỗi thứ II	-	-	
F8-29	Trạng thái ngõ vào lúc xảy ra lỗi lỗi thứ II: 0: OFF, 1: ON (giá trị là số thập phân được chuyển đổi từ giá trị	-	-	
F8-30	Trạng thái ngõ vào lúc xảy ra lỗi lỗi thứ II: 0: OFF, 1: ON (giá trị là số thập phân được chuyển đổi từ giá trị	-	-	
F8-31	Trạng thái của bộ biến tần ở lỗi thứ hai	-	-	
F8-32	Thời gian cấp điện đến khi xảy ra lỗi lỗi thứ II	-	-	
F8-33	Thời gian chạy đến khi xảy ra lỗi lỗi thứ II	-	-	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F8-36	Ghi lại tần số lúc xảy ra lỗi thứ I	-	-	
F8-37	Ghi lại dòng điện lúc xảy ra lỗi thứ I	-	-	
F8-38	Ghi lại điện áp bus DC lúc xảy ra lỗi thứ I	-	-	
F8-39	Trạng thái ngõ vào lúc xảy ra lỗi lỗi thứ I: 0: OFF, 1: ON (giá trị là số thập phân được chuyển đổi từ giá trị	-	-	
F8-40	Trạng thái ngõ vào lúc xảy ra lỗi lỗi thứ I: 0: OFF, 1: ON (giá trị là số thập phân được chuyển đổi từ giá trị	-	-	
F8-41	Trạng thái của bộ biến tần ở lỗi thứ nhất	-	-	
F8-42	Thời gian cấp điện đến khi xảy ra lỗi lỗi thứ I	-	-	
F8-43	Thời gian chạy đến khi xảy ra lỗi lỗi thứ I	-	-	
F8-46	Lựa chọn bảo vệ lỗi 1	Led hàng đơn vị: Quá tải động cơ (Err11) 0: Dừng tự do 1: Dừng bằng chế độ dừng 2: Tiếp tục chạy Led hàng chục: Mất pha ngõ vào (Err12) Led hàng trăm: Mất pha ngõ ra (Err13) Led hàng nghìn: Lỗi bên ngoài (Err15) Led hàng chục nghìn: Lệnh bất thường (Err16)	00000	
F8-47	Lựa chọn bảo vệ lỗi 2	Led hàng đơn vị: Bộ mã hóa / Card PG bất thường (Err20) 0: Dừng tự do Led hàng chục: Chức năng đọc mã và viết bất thường (Err21) 0: Dừng tự do 1: Dừng bằng chế độ dừng Led hàng trăm: Dự trữ Led hàng nghìn: Động cơ quá nhiệt (Err25) Led hàng chục nghìn: Thời gian chạy tiếp cận (Err26)	00000	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F8-48	Lựa chọn bảo vệ lỗi 3	<p>Led hàng đơn vị: Lỗi do người dùng xác định 1 (Err27) 0: Dừng tự do 1: Dừng bằng chế độ dừng 2: Tiếp tục chạy</p> <p>Led hàng chục: Lỗi do người dùng xác định 2 (Err28) 0: Dừng tự do 1: Dừng bằng chế độ dừng 2: Tiếp tục chạy</p> <p>Led hàng trăm: Thời gian bật nguồn (Err29) 0: Dừng tự do 1: Dừng bằng chế độ dừng 2: Tiếp tục chạy</p>	00000	
F8-48	Lựa chọn bảo vệ lỗi 3	<p>Led hàng nghìn: Giảm tải (Err30) 0: Dừng tự do 1: Giảm tốc dừng lại 2: Giảm tốc đến 7% tần số định mức của động cơ và tiếp tục chạy, tự động trở lại thiết lập</p> <p>Led hàng trăm nghìn: Phản hồi PID bị mất khi chạy (Err31) 0: Dừng tự do 1: Dừng bằng chế độ dừng 2: Tiếp tục chạy</p>	00000	
F8-49	Lựa chọn bảo vệ lỗi 4	<p>Led hàng đơn vị: Tốc độ lệch quá lớn (Err42) 0: Dừng tự do 1: Giảm tốc dừng lại 2: Tiếp tục chạy</p> <p>Led hàng chục: Tốc độ của Động cơ bị quá tải (Err43) Led hàng trăm: Lỗi vị trí ban đầu (Err51) Led hàng ngàn: Dự trữ Led hàng chục ngàn: Dự trữ</p>	00000	
F8-53	Lựa chọn tần số để tiếp tục chạy khi xảy ra lỗi	<p>0: Chạy với tần số hiện tại 1: Chạy với tần số đặt 2: Chạy với tần số giới hạn trên 3: Chạy với tần số giới hạn dưới 4: Chạy với tần số chờ bất thường</p>	0	
F8-54	Tần số chờ bất thường	0.0% ~ 100% (100% tương ứng với tần số tối đa F0-07)	100.0%	
F8-55	Ngưỡng bảo vệ quá nhiệt động cơ	0 ⁰ C ~ 200 ⁰ C	110 ⁰ C	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
F8-56	Ngưỡng cảnh báo quá nhiệt động cơ	0 ⁰ C ~ 200 ⁰ C	90 ⁰ C	
F8-57	Lựa chọn hành động tắt nguồn tức thì	0: ineffective 1: Accel 2: Giảm tốc dừng lại	0	
F8-58	Điện áp phán đoán tạm dừng hành động tức thì	80.0% ~ 100.0%	90.0%	
F8-59	Thời gian đánh giá phục hồi điện áp tắt nguồn tức thì	0.00s ~ 100.00s	0.50s	
F8-60	Điện áp phán đoán hành động tắt nguồn tức thì	60.0% ~ 100.0% (Điện áp bus tiêu chuẩn)	80.0%	
F8-61	Lựa chọn bảo vệ giảm tải	0: ineffective 1: Effective	0	
F8-62	Mức phát hiện giảm tải	0.0 ~ 100.0%	10.0%	
F8-63	Thời gian phát hiện giảm tải	0.0 ~ 60.0s	1.0s	
F8-65	Giá trị phát hiện quá tốc độ	0.0% ~ 50.0% (Tần số tối đa)	20.0%	
F8-66	Thời gian phát hiện quá tốc độ	0.0s ~ 60.0s	5.0s	
F8-67	Giá trị phát hiện khi độ lệch tốc độ quá lớn	0.0% ~ 50.0% (Tần số tối đa)	20.0%	
F8-68	Thời gian phát hiện khi độ lệch tốc độ quá lớn	0.0s ~ 60.0s	5.0s	
F8-69	Nhiệt độ tản nhiệt của mô-đun biến tần	0.1 ⁰ C		
F8-70	Nhiệt độ của bộ tản nhiệt của cầu chỉnh lưu	0.1 ⁰ C		
PO: THAM SỐ BÀN PHÍM PHỔ THÔNG				
P0-00	Chọn chức năng phím MFK	0: MFK Không sử dụng 1: Chuyển đổi điều khiển trên bàn phím và điều khiển ngoài (remote) 2: Đổi chiều quay motor 3: Jog thuận 4: Jog nghịch 5: Chuyển đổi thông số đã điều chỉnh	0	
P0-01	Chọn chức năng phím STOP/RESET	0: Chỉ cho phép trong chế độ bàn phím 1: Cho phép bất kì chế độ nào	1	
P0-02	Hệ số hiển thị tốc độ trên tải	0.0001 ~ 6.5000	1.0000	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
P0-03	Số chữ số thập phân hiển thị tốc độ tải	0,1,2,3	1	
P1: THÔNG SỐ BÀN PHÍM LED				
P1-00	Thông số chạy Hiển thị trên LED (thông số 1)	000 ~ FFFF Bit00: Tần số đang chạy (Hz) Bit01: Tần số đặt (Hz) Bit02: Bus Voltage (V) Bit03: Điện áp ngõ ra (V) Bit04: Dòng điện ngõ ra (A) Bit05: Công suất ngõ ra (Kw) Bit06: Momen ngõ ra (%) Bit07: Trạng thái ngõ vào DI Bit08: Trạng thái ngõ ra DO Bit09: Điện áp AI1 (V) Bit10: Điện áp AI2 (V) Bit11: Điện áp AI3 (V) Bit12: Giá trị đếm Bit13: Giá trị độ dài Bit14: Hiển thị tốc độ tải Bit15: Cài đặt PID	H.001F	
P1-01	Thông số chạy Hiển thị trên LED (thông số 2)	000 ~ FFFF Bit00: Phản hồi PID Bit01: Trạng thái PLC Bit02: Tần số xung đầu vào xung (kHz) Bit03: Tần số chạy 2 (Hz) Bit04: Thời gian chạy còn lại Bit05: Điện áp hiệu chỉnh trước AI1 (V) Bit06: Điện áp hiệu chỉnh trước AI2 (V) Bit07: Điện áp hiệu chỉnh trước AI3 (V) Bit08: Tốc độ tuyến tính Bit09: Thời gian bật nguồn hiện tại (hour) Bit10: Thời gian chạy hiện tại (min) Bit11: Tần số xung đầu vào xung (Hz) Bit12: Giá trị đặt lệnh Bit13: Tốc độ phản hồi Encoder (Hz) Bit14: Tần số chính X hiển thị (Hz) Bit15: Tần số phụ Y hiển thị (Hz)	H.0000	

Thông số	Giải Thích	Cài đặt	Mặc định	Người sd
P1-02	Dẫn dùng hiển thị thông số	000 ~ FFFF Bit00: Cài đặt tần số (Hz) Bit01: Bus Voltage (V) Bit02: Trạng thái DI Bit03: Trạng thái DO Bit04: Điện áp AI1 (V) Bit05: Điện áp AI2 (V) Bit06: Điện áp AI3 (V) Bit07: Giá trị đếm Bit08: Giá trị độ dài Bit09: Trạng thái PLC Bit10: Tốc độ tải Bit11: Tần số xung đầu vào xung (Hz) Bit13-15: Dự trữ	H.0033	
NHÓM A0: ĐẢO TẦN SỐ, CHIỀU DÀI VÀ BỘ ĐẾM CỐ ĐỊNH				
A0-00	Chế độ đảo tần số	0: So sánh tương đối với tần số trung tâm 1: So sánh tương đối với tần số lớn nhất	0	
A0-01	Biên độ đảo tần số	0.0% ~ 100.0%	0.0%	
A0-02	Biên độ tần số nhảy	0.0% ~ 50.0%	0.0%	
A0-03	Chu kì đảo tần số	0.1s ~ 3000.0s	10.0s	
A0-04	Hệ số thời gian xung cạnh lên (của xung tam giác)	0.1% ~ 100.0%	50.0%	
A0-05	Chiều dài cài đặt	0m ~ 65535m	1000m	
A0-06	Chiều dài thực tế	0m ~ 65535m	0m	
A0-07	Số xung/mét	0.1 ~ 6553.5	100.0	
A0-08	Cài đặt giá trị bộ đếm (count value)	1 ~ 65535	1000	
A0-09	Cài đặt giá trị gần đến điểm cài đặt (Designated count value)	1 ~ 65535	1000	