

پارامترهای عمومی و کاربردی

تنظیمات کارخانه	P01.11	برای بازنشانی به تنظیمات کارخانه روی 1 تنظیم شود
توان موتور	P06.11	
زمان شتاب گیری (ACC)	P02.50	
زمان توقف (DEC)	P02.70	جهت نیاز به زمان توقف پایین تر از تنظیمات کارخانه حتما از مقاومت ترمز استفاده گردد.
حالت توقف آزاد (FREE RUN)	P05.20	برای حالت توقف آزاد روی 1 تنظیم شود. وابسته به پارامتر P05.21
فرکانس اعمال ترمز	P05.21	در حالت بیش فرض روی 0 قرار دارد. اگر بخواهیم ترمز را در حالت توقف آزاد قرار دهیم باید پارامتر P05.21 را روی فرکانسی که دستگاه کار میکند قرار دهیم تا به محض اعمال دستور استپ، دستگاه به حالت توقف آزاد (Free Run) متوقف شود.
فرکانس ماکزیمم	P05.08 P05.18	
فرکانس بیس	P06.13	
حد بالای فرکانس خروجی	P02.18	
حد پایین فرکانس خروجی	P02.19	
کنترل مد گشتاور	P05.00	V/F : 0 SENSORLESS VECTOR CONTROL : 1 در حالت بیش فرض روی VECTOR CONTROL می باشد
تنظیمات خودکار موتور (AUTO TUNING)	P06.00	1: DYNAMIC / در این حالت شفت موتور باید آزاد باشد 2: STATIC / در حالت زیر بار
فرکانس کریر (CARRIER)	P06.05	قابل تنظیم از 0.5KHz تا 16KHz
افزایش گشتاور (Torqueboost)	P07.55	قابل تنظیم از 0 تا 300 درصد
حفاظت قطعی فاز ورودی	P09.00	به صورت پیش فرض غیر فعال است و برای فعال سازی باید روی 0 قرار دهیم.
تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی	P02.10	0 و 1: P01.63=1 ولوم روی دستگاه / 0 و 0: P01.63=0 تنظیم فرکانس در پارامتر P02.92 MULTI SPEED : 1 2: AI1 ← ولوم خارجی (پایه ترمینال ACM,AI1,+10V / پایه وسط ولوم به AI1) 2: AI1 ← ورودی جریانی (برای تبدیل AI1 به ورودی جریانی باید جامپر AI1 را تغییر دهیم و پارامتر P03.40 را روی 1 قرار دهیم) 5: مدباس
تعیین محل فرمان استارت/استپ	P03.00:FWD P03.01:REV P03.02:F/R P03.03:JOG P03.04/Stop	1: کی پد 2: شبکه 3: پایه ترمینال S1 4: پایه ترمینال S2 5: پایه ترمینال S3 ... S8