

پارامترهای عمومی و کاربردی

تنظیمات کارخانه	F00.28	برای بازنشانی به تنظیمات کارخانه روی 1 تنظیم شود
توان موتور	F02.01	
زمان شتاب گیری (ACC)	F00.12	
زمان توقف (DEC)	F00.13	جهت نیاز به زمان توقف پایین تر از تنظیمات کارخانه حتما از مقاومت ترمز استفاده گردد.
حالت توقف آزاد (FREE RUN)	F01.08	برای حالت توقف آزاد روی 1 تنظیم شود
فرکانس ماکزیمم	F00.03	
فرکانس بیس	F02.02	برای افزایش فرکانس بیس، ابتدا باید فرکانس ماکزیمم (F00.03) را تغییر دهیم.
حد بالای فرکانس خروجی	F00.04	
حد پایین فرکانس خروجی	F00.05	
تنظیم خودکار موتور (AUTO TUNING)	F02.37	1: STATIC / در حالت زیر بار 2: DYNAMIC / در این حالت شفت موتور باید آزاد باشد
فرکانس کریر (CARRIER)	F00.07	قابل تنظیم از 0.5KHz تا 16KHz
تنظیم مدل موتور	F08.56	حالت پیش فرض به صورت موتورهای سنکرون تنظیم شده است. جهت تغییر به صورت موتورهای آسنکرون روی 1 تنظیم گردد
کنترل مد گشتاور	F00.00	SENSORLESS VECTOR CONTROL :0 PG VECTOR CONTROL :1 V/F :2 در حالت پیش فرض روی V/F می باشد
افزایش گشتاور (TORQUE BOOST)	F04.01	قابل تنظیم از 0 تا 30 درصد (وابسته به پارامتر F04.02)
فرکانس کات آف یا قطع عملکرد (TORQUE BOOST)	F04.02	تعیین فرکانس قطع افزایش گشتاور (TORQUE BOOST) این فرکانس به صورت پیش فرض روی 50HZ می باشد. (ترجیحا بین 2HZ تا 6HZ تنظیم گردد)
تعیین محل فرمان استارت/ استپ	F00.01	0: کی پد 1: ترمینال (پیش فرض پایه های S1 → FWD و S2 → REV) RS485 :2
تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی	F00.06	0: از طریق کی پد، بدون ذخیره فرکانس قبلی 1: از طریق کی پد، همراه با ذخیره فرکانس قبلی 2: ورودی آنالوگ AI1 (ولتاژی 0 تا 10 ولت) 3: ورودی آنالوگ AI2 (جریانی، 0 تا 20 میلی آمپر) 5: انکودر 6: MULTI SPEED 7: SIMPLE PLC 8: PID 9: RS485 10: پتانسیومتر روی کی پد