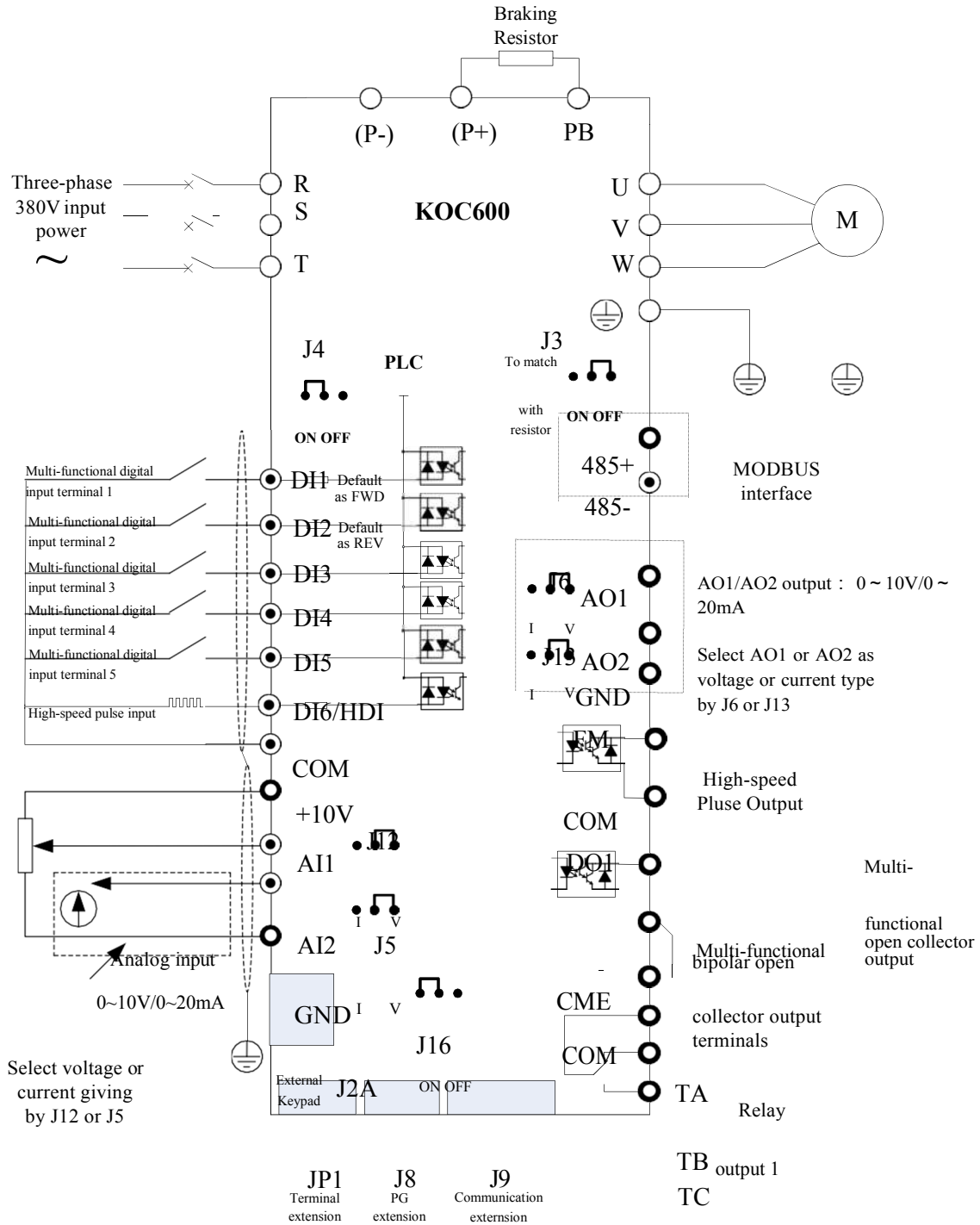


HƯỚNG DẪN LẮP ĐẶT BIẾN TẦN KOC600



1. THÔNG SỐ CÀI ĐẶT NHANH

Thông số	Chức năng	Giá trị	
a0-09	Reset thông số	1: Reset về mặc định	4: Xóa hết thông tin
b0-02	Lệnh chạy	0: Chạy bàn phím	1: Chạy ngoài
b0-03	Điều khiển tần số	2: Biên trở ngoài	10: Biên trở bàn phím
b0-13	Tần số max	50.00Hz ~ 3000.0Hz	
b0-15	Giới hạn trên của tần số	≤b0-13	
b0-21	Thời gian tăng tốc 1		
b0-22	Thời gian giảm tốc 1		

2. THÔNG SỐ CÀI ĐẶT

“□” Biểu thị tham số này trong trạng thái vận hành biến tần, có thể sửa đổi “□”

Biểu thị tham số này trong trạng thái vận hành biến tần, không thể sửa đổi “●”

Biểu thị tham số này chỉ có thể đọc, không thể sửa đổi

“*” Biểu thị tham số này là “tham số nhà máy”, chỉ giới hạn để nhà máy thiết lập

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
b0 nhóm chức năng cơ bản				
b0-00	Lựa chọn loại động cơ	Hàng đơn vị: Chọn động cơ 1 Hàng chục: Chọn động cơ 2 0: Động cơ không đồng bộ 1: Động cơ đồng bộ nam châm vĩnh cửu	0	□
b0-01	Lựa chọn động cơ và phương thức điều khiển	Hàng đơn vị: Chọn điều khiển động cơ 1 Hàng chục: Chọn điều khiển động cơ 2 0: Điều khiển Vecter cảm ứng không tốc độ (SVC) 1: Điều khiển Vecter cảm ứng có tốc độ (FVC) 2: Điều khiển V/F Hàng trăm, Hàng nghìn: Bảo lưu Hàng vạn: Lựa chọn động cơ 0: Động cơ 1 1: Động cơ 2	2	□
b0-02	Lệnh chạy	0: Điều khiển bàn phím (Đèn LED tắt) 1: Điều khiển terminal (Đèn LED bật)	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		2: Điều khiển bằng truyền thông (Đèn LED nhấp nháy)		
b0-03	Lệnh điều khiển tần số X	<p>0 : Cài đặt nút ấn bàn phím (cài đặt trước tần số b0-12,UP/DOWN có thể thay đổi, mất nguồn không lưu lại)</p> <p>1 : Cài đặt nút ấn bàn phím (cài đặt trước tần số b0-12, UP/DOWN có thể sửa, mất nguồn vẫn lưu dữ liệu)</p> <p>2 : AI1</p> <p>3 : AI2</p> <p>4 : AI3</p> <p>5 : Cài đặt xung PLUSE (DI6)</p> <p>6 : Lệnh đa cấp</p> <p>7 : PLC đơn giản</p> <p>8 : PID</p> <p>9 : Cài đặt Truyền thông</p> <p>10 : AI-KB (Chiết áp bàn phím)</p>	10	□
b0-04	Lệnh điều khiển tần số phụ Y	Giống b0-03 (Lựa chọn tần số X)	1	□
b0-05	Lựa chọn phạm vi tần số phụ Y	<p>0 : Tương đối tần số lớn nhất</p> <p>1 : Tương đối tần số X</p>	0	□
b0-06	Phạm vi tần số phụ Y	0% ~ 150%	100%	□
b0-07	Lựa chọn nguồn tần số	<p>Hàng đơn vị: Lựa chọn nguồn tần số</p> <p>0 : Tần số chính X</p> <p>1 : Kết quả hoạt động giữa tần số chính và phụ (Mối quan hệ hoạt động do hàng chục quyết định)</p> <p>2 : Chuyển đổi tần số chính và tần số phụ</p> <p>3 : Chuyển đổi giữa tần số chính X và kết quả hoạt động giữa tần số chính và phụ</p> <p>4 : Chuyển đổi tần số phụ Y và kết quả hoạt động giữa tần số chính và phụ</p> <p>Hàng chục: quan hệ hoạt động giữa tần số chính và phụ</p> <p>0 : Chính + Phụ</p> <p>1 : Chính – Phụ</p> <p>2 : Giá trị lớn nhất</p>	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		3 : Giá trị nhỏ nhất		
b0-08	Phần bù khi thêm tần số phụ	0.00Hz ~ b0-13	0.00Hz	□
b0-09	Lệnh gói tần số	Hàng đơn vị: Bàn phím 0 : Không tác dụng 1 : Cài đặt tần số bằng số 2 : AI1 3 : AI2 4 : AI3 5 : Cài đặt xung PULSE 6 : Đa tốc độ 7 : PLC đơn giản 8 : PID 9 : Đưa ra truyền thông Hàng chục: Terminal Hàng trăm : Truyền thông Hàng nghìn : Tự động	0	□
b0-10	Lựa chọn lưu tần số khi dừng máy	0 : Không lưu 1 : Lưu	1	□
b0-11	Đơn vị tần số	1 : 0.1Hz 2 : 0.01Hz	2	□
b0-12	Phạm vi điều chỉnh tần số	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất (b0-13)	50.00Hz	□
b0-13	Tần số lớn nhất	50.00Hz ~ 3000.0Hz	50.00Hz	□
b0-14	Nguồn giới hạn trên của tần số	0 : b0-15 Cài đặt 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : Cài đặt xung PULSE 5 : Cài đặt truyền thông	0	□
b0-15	Giới hạn trên tần số	Giới hạn dưới của tần số b0-17 ~ Tần số lớn nhất b0-13	50.00Hz	□
b0-16	Giới hạn trên của tần số bù	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất b0-13	0.00Hz	□
b0-17	Giới hạn dưới của tần số	0.00Hz Giới hạn trên của tần số b0-15	0.00Hz	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
b0-18	Phương hướng vận hành	0 : Phương hướng đồng nhất 1 : Phương hướng tương phản	0	□
b0-19	Khi vận hành tiêu chuẩn UP/DOWN	0 : Tần số vận hành 1 : Tần số cài đặt	0	□
b0-20	Phương thức tăng giảm tốc độ	0 : Tăng giảm tốc độ đường thẳng	0	□
		1 : Tăng giảm tốc độ A đường cong S		
		2 : Tăng giảm tốc độ B đường cong S		
b0-21	Thời gian tăng tốc 1	0.00s ~ 650.00s (b0-25=2) 0.0s ~ 6500.0s (b0-25=1) 0s ~ 65000s (b0-25=0)	Tùy vào model	□
b0-22	Thời gian giảm tốc 1	0.00s ~ 650.00s (b0-25=2) 0.0s ~ 6500.0s (b0-25=1) 0s ~ 65000s (b0-25=0)	Tùy vào model	□
b0-23	Tỷ lệ thời gian bắt đầu đường cong S	0.0% ~ (100.0%-b0-24)	30.00%	□
b0-24	Tỷ lệ thời gian kết thúc đường cong S	0.0% ~ (100.0%-b0-23)	30.00%	□
b0-25	Đơn vị thời gian tăng giảm tốc	0 : 1 S 1 : 0.1 S 2 : 0.01 S	1	□
b0-26	Thời gian tăng giảm tốc độ theo tiêu chuẩn cơ bản tần số	0 : Tần số lớn nhất (b0-13) 1 : Tần số cài đặt 2 : 100Hz	0	□
b1 Nhóm tham số điều khiển khởi động, dừng				
b1-00	Phương thức khởi động	0 : Khởi động trực tiếp 1 : Khởi động bám theo vận tốc 2 : Khởi động kích từ dự phòng (Động cơ không đồng bộ AC)	0	□
b1-01	Phương thức bám theo vận tốc	0 : Bắt đầu từ lúc tần số dừng máy 1 : Bắt đầu từ vận tốc bằng 0 2 : Bắt đầu từ tần suất lớn nhất	0	□
b1-02	Bám theo tốc độ nhanh chậm	1 ~ 100	20	□
b1-03	Tần số khởi động	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	□
b1-04	Thời gian giữ tần số khởi động	0.0s ~ 100.0s	0.0s	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
b1-05	Khởi động sau khi phanh DC/Dòng kích từ dự phòng	0% ~ 100%	0%	□
b1-06	Khởi động sau khi phanh DC/Thời gian kích từ dự phòng	0.0 ~ 100.0s	0.0s	□
b1-07	Phương thức dừng máy	0 : Dừng giảm tốc 1 : Dừng tự do	0	□
b1-08	Dừng máy sau khi phanh DC bắt đầu từ tần số	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	□
b1-09	Thời gian đợi dừng máy sau khi phanh DC	0.0s ~ 100.0s	0.0s	□
b1-10	Dòng điện dừng máy sau khi phanh DC	0% ~ 100%	0%	□
b1-11	Thời gian dừng máy sau khi phanh DC	0.0s ~ 100.0s	0.0s	□
b2 Nhóm chức năng phụ trợ				
b2-00	Ấn nút tần số vận hành	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	6.00Hz	□
b2-01	Ấn nút thời gian tăng tốc	0.0s ~ 6500.0s	Tùy vào model	□
b2-02	Ấn nút thời gian giảm tốc	0.0s ~ 6500.0s	Tùy vào model	□
b2-03	Thời gian tăng tốc 2	0.0s ~ 6500.0s	Tùy vào model	□
b2-04	Thời gian giảm tốc 2	0.0s ~ 6500.0s	Tùy vào model	□
b2-05	Thời gian tăng tốc 3	0.0s ~ 6500.0s	Tùy vào model	□
b2-06	Thời gian giảm tốc 3	0.0s ~ 6500.0s	Tùy vào model	□
b2-07	Thời gian tăng tốc 4	0.0s ~ 6500.0s	Tùy vào model	□
b2-08	Thời gian giảm tốc 4	0.0s ~ 6500.0s	Tùy vào model	□
b2-09	Tần số nhảy 1	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	□
b2-10	Tần số nhảy 2	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	□
b2-11	Biên độ tần số nhảy	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	□
b2-12	Trong quá trình tăng giảm tốc tần số nhảy có	0 : Không 1 : Có	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
	hiệu quả không			
b2-13	Điểm tần số chuyển đổi giữa thời gian tăng tốc 1 và thời gian tăng tốc 2	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	□
b2-14	Điểm tần số chuyển đổi giữa thời gian giảm tốc 1 và thời gian giảm tốc 2	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	□
b2-15	Chế độ điều khiển chạy nghịch	0 : Cho phép 1 : Không cho phép	0	□
b2-16	Thời gian chết chạy thuận nghịch	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b2-17	Cài đặt tần số thấp hơn giới hạn tần số làm việc	0 : Dưới giới hạn tần số vận hành 1 : Dừng máy 2 : Vận hành với tốc độ bằng 0	0	□
b2-18	Điều khiển cân bằng tải	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	□
b2-19	Ưu tiên lựa chọn nút ấn terminal	0: Vô hiệu 1: Có hiệu	0	□
b2-20	Cài đặt thời gian bật nguồn đạt tới	0h ~ 65000h	0h	□
b2-21	Cài đặt thời gian vận hành đạt tới	0h ~ 65000h	0h	□
b2-22	Thời gian vận hành đạt tới thời gian cài đặt	0 : Tiếp tục vận hành 1 : Dừng máy	0	□
b2-23	Điều khiển quạt gió	0 : Quạt quay khi vận hành 1 : Quạt tiếp tục quay	0	□
b2-24	Tần số ngủ đông	0.00Hz ~ Tần số làm việc (b2-26)	0.00Hz	□
b2-25	Trì hoãn thời gian ngủ đông	0.0s ~ 6000.0s	0.0s	□
b2-26	Tần số làm việc	Tần số ngủ đông (b2-24) ~ Tần số lớn nhất (b0-13)	0.00Hz	□
b2-27	Trì hoãn thời gian làm việc	0.0s ~ 6000.0s	0.0s	□
b2-28	Lựa chọn chức năng đặt thời gian vận hành	0 : Không 1 : Có	0	□
b2-29	Lựa chọn đặt thời gian vận hành	0 : b2-30 Cài đặt giá trị 1 : All	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		2 : AI2 3 : AI3 Phạm vi tương tự đầu vào đối ứng với b2-30		
b2-30	Đặt thời gian vận hành	0.0 Min ~ 6500.0Min	0.0Min	□
b2-31	Đặt thời gian vận hành lần này đạt tới	0.0 Min ~ 6500.0Min	0.0Min	□
b2-32	Chức năng bảo vệ khởi động	0 : Không bảo vệ 1 : Bảo vệ	0	□
b3 Nhóm tham số đóng ngắt đầu vào terminal				
b3-00	Lựa chọn chức năng DI1	0 : Không chức năng 1 : Vận hành chạy thuận FWD hoặc vận hành theo mệnh lệnh 2 : Vận hành chạy nghịch REV hoặc phương hướng vận hành thuận nghịch 3 : Điều khiển vận hành 3 dây	1	□
b3-01	Lựa chọn chức năng DI2	4 : Ấn nút chạy thuận (FJOG) 5 : Ấn nút chạy nghịch (RJOG) 6 : Đa cấp tốc độ 1 7 : Đa cấp tốc độ 2 8 : Đa cấp tốc độ 3	2	□
b3-02	Lựa chọn chức năng DI3	9 : Đa cấp tốc độ 4 10 : Terminal UP 11 : Terminal DOWN 12 : Cài đặt xóa (Terminal, bàn phím) UP/DOWN	6	□
b3-03	Lựa chọn chức năng DI4	13 : Thời gian tăng giảm tốc terminal 1 14 : Thời gian tăng giảm tốc terminal 2 15 : Chuyển đổi nguồn tần số 16 : Chuyển đổi tần số X với tần số đã đặt trước	7	□
b3-04	Lựa chọn chức năng DI5	17 : Chuyển đổi tần số Y với tần số đã đặt trước 18 : Lệnh chạy chuyển đổi terminal 19 : Lệnh điều khiển chuyển đổi terminal 2	8	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		20 : Chuyển đổi chế độ điều khiển tốc độ/momen		
b3-05	Lựa chọn chức năng DI6/HDI	21 : Không cho phép chế độ điều khiển momen 22 : Tạm thời dừng PID 23 : Điểm treo PID 24 : Chạy nghịch PID	32	□
b3-06	Lựa chọn chức năng DI7 (Mở rộng điều khiển terminal)	25 : Chuyển đổi tham số PID 26 : Reset trạng thái PLC 27 : Tạm dừng chế độ chạy Zig-Zag 28 : Ngõ vào bộ đếm	0	□
b3-07	Lựa chọn chức năng DI8 (Mở rộng điều khiển terminal)	29 : Reset bộ đếm 30 : Ngõ vào đếm độ dài 31 : Reset độ dài 32 : Ngõ vào tần số đọc xung (Chỉ HDI có hiệu)	0	□
b3-08	Lựa chọn chức năng DI9 (Mở rộng điều khiển terminal)	33 : Sửa đổi tần số 34 : Không cho phép tăng giảm tốc độ 35 : Lựa chọn động cơ terminal 1 36 : Lựa chọn động cơ terminal 2	0	□
b3-09	Lựa chọn chức năng DI10 (Mở rộng điều khiển terminal)	37 : Reset lỗi 38 : Ngõ vào lỗi phần ngoài thường mở 39 : Ngõ vào lỗi phần ngoài thường đóng 40 : Người dùng tự định nghĩa lỗi 1	0	□
b3-10	Lựa chọn chức năng DI11 (Mở rộng điều khiển terminal)	41 : Người dùng tự định nghĩa lỗi 2 42 : Tạm dừng vận hành 43 : Dừng tự do 44 : Dừng gấp 45 : Dừng phần ngoài terminal 1	0	□
b3-11	Lựa chọn chức năng DI12 (Mở rộng điều khiển terminal)	46 : Dừng phần ngoài terminal 2 47 : Giảm tốc thắng DC 48 : Lập tức thắng DC 49 : Xóa thời gian vận hành lần này	0	□
b3-12	Thời gian lọc terminal DI	0.000s ~ 1.000s	0.010s	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
b3-13	Phương thức lệnh terminal	0 : Hai dây 1 1 : Hai dây 2 2 : Ba dây 1 3 : Ba dây 2	0	□
b3-14	Tốc độ thay đổi tần số UP/DOWN terminal	0.001Hz/s ~ 65.535Hz/s	1.000Hz/s	□
b3-15	Thời gian delay on DI1	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-16	Thời gian delay off DI1	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-17	Thời gian delay on DI2	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-18	Thời gian delay off DI2	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-19	Thời gian delay on DI3	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-20	Thời gian delay off DI3	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-21	Thời gian delay on DI4	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-22	Thời gian delay off DI4	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-23	Thời gian delay on DI5	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-24	Thời gian delay off DI5	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b3-25	Trạng thái lựa chọn logic từ DI 1	0 : Hiệu quả thấp 1 : Hiệu quả cao Hàng đơn vị : DI1 Hàng chục : DI2 Hàng trăm : DI3 Hàng nghìn : DI4 Hàng chục nghìn : DI5	0	□
b3-26	Trạng thái lựa chọn logic từ DI 2	0 : Hiệu quả thấp 1 : Hiệu quả cao Hàng đơn vị : DI6 Hàng chục : DI7 Hàng trăm : DI8 Hàng nghìn : DI9 Hàng chục nghìn : DI10	0	□
b3-27	Trạng thái lựa chọn logic từ DI 3	0 : Hiệu quả thấp 1 : Hiệu quả cao Hàng đơn vị : DI11 Hàng chục : DI12	0	□
b4 nhóm điều khiển ngõ vào-ra terminal				

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
b4-00	Chế độ ngõ ra terminal FM	0 : Ngõ ra đọc xung (FMP) 1 : Ngõ ra ON/OFF (FMR)	1	□
b4-01	Lựa chọn chức năng đầu ra FMR	0 : Không 1 : Tín hiệu Ready máy biến tần 2 : Trong quá trình vận hành biến tần 3 : Lỗi ngõ ra (lỗi dừng tự do) 4 : Lỗi ngõ ra (lỗi dừng tự do, nhưng sụt áp không ngõ ra)	0	□
b4-02	Lựa chọn chức năng Role 1 (T/A-T/B-T/C)	5 : Giới hạn chạy ZigZag 6 : Giới hạn momen 7 : Đạt giới hạn tần số trên 8 : Đạt tần số giới hạn dưới (liên quan đến vận hành)	3	□
b4-04	Lựa chọn chức năng DO1	9 : Đạt tần số giới hạn dưới (dừng có đầu ra) 10 : Chạy nghịch 11 : Vận hành từ tốc độ bằng không (Khi dừng không ngõ ra) 12 : Vận hành từ tốc độ bằng không 2 (Khi dừng có ngõ ra) 13 : Cài đặt giá trị đếm đạt được	1	□
b4-05	Lựa chọn chức năng DO2 [Mở rộng]	14 : Chỉ định giá trị đếm đạt được 15 : Độ dài đạt được 16 : Hoàn thành chu kì PLC 17 : Kiểm tra mức tần số đầu ra FDT1 18 : Kiểm tra mức tần số đầu ra FDT2	0	□
b4-06	Lựa chọn chức năng DO3 [Mở rộng]	19 : Đạt đến tần số 20 : Đạt đến tần số đầu ra 1 21 : Đạt đến tần số đầu ra 2 22 : Đạt đến dòng điện đầu ra 1 23 : Đạt đến dòng điện đầu ra 2	0	□
b4-07	Lựa chọn chức năng DO4 [Mở rộng]	24 : Đạt đến nhiệt độ IGBT 25 : Đạt đến thời gian cài đặt đầu ra	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		26 : Trạng thái dòng điện 0 27 : Dòng điện đầu ra vượt giới hạn 28 : Trạng thái sụt áp đầu ra		
b4-08	Lựa chọn chức năng DO5 [Mở rộng]	29 : Dự báo máy biến tần quá tải 30 : Dự báo motor quá nhiệt 31 : Dự báo motor quá tải 32 : Trong quá trình mất tải 33 : AI1 > AI2	0	□
b4-09	Lựa chọn chức năng DO6 [Mở rộng]	34 : Đầu vào AI1 vượt giới hạn 35 : Báo động đầu ra (Tất cả các lỗi) 36 : Thời gian vận hành lần này đạt đến 37 : Thời gian bật nguồn tích lũy đạt đến 38 : Thời gian vận hành tích lũy đạt đến	0	□
b4-10	Trì hoãn thời gian thông FMR	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b4-11	Trì hoãn thời gian đóng FMR	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b4-12	Trì hoãn thời gian thường mở RELAY1	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b4-13	Trì hoãn thời gian thường ngắt RELAY1	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b4-16	Trì hoãn thời gian thông DO1	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b4-17	Trì hoãn thời gian đóng DO1	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b4-18	Trì hoãn thời gian thông DO2	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b4-19	Trì hoãn thời gian đóng DO2	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b4-20	Lựa chọn Logic đầu ra DO 1	0 : Logic chính 1 : Hàng đơn vị Logic phản: FMR Hàng chục : RELAY1 Hàng trăm : RELAY2 Hàng nghìn : DO1 Hàng vạn : DO2	0	□
b4-21	Lựa chọn Logic đầu ra DO2	0 : Logic chính 1 : Hàng đơn vị Logic phản : DO3	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		Hàng chục : DO4 Hàng trăm : DO5 Hàng nghìn : DO6 Hàng vạn : Bảo lưu		
b4-22	Giá trị kiểm tra tần số 1 (FDT1 level)	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
b4-23	Giá trị kiểm tra tần số phía sau 1	0.0% ~ 100.0% (FDT1 level)	5.00%	□
b4-24	Giá trị kiểm tra tần số (FDT2 level)	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
b4-25	Giá trị kiểm tra tần số phía sau 2	0.0% ~ 100.0% (FDT level)	5.00%	□
b4-26	Độ rộng tần số đặt tới	0.0% ~ 100.0% (Tần số lớn nhất)	3.00%	□
b4-27	Giá trị tần số kiểm tra đạt đến tùy ý 1	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
b4-28	Tần số kiểm tra đạt đến độ rộng đầu ra bất kỳ 1	0.0% ~ 100.0% (Tần số lớn nhất)	3.00%	□
b4-29	Giá trị tần số kiểm tra đạt đến tùy ý 2	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
b4-30	Tần số kiểm tra đạt đến độ rộng đầu ra bất kỳ 2	0.0% ~ 100.0% (Tần số lớn nhất)	3.00%	□
b4-31	Mức kiểm tra dòng điện bằng 0	0.0% ~ 100.0% (Dòng điện định mức motor)	5.00%	□
b4-32	Thời gian trì hoãn kiểm tra dòng điện bằng 0	0.00 ~ 600.00s	0.10s	□
b4-33	Giá trị dòng điện đầu ra vượt giới hạn	0.0% ~ 300.0%	200.00%	□
b4-34	Trì hoãn thời gian kiểm tra dòng điện vượt mức	0.00 ~ 600.00s	0.10s	□
b4-35	Dòng điện đạt tới tùy ý 1	0.0% ~ 100.0% (Dòng điện định mức motor)	100.00%	□
b4-36	Độ rộng dòng điện đạt tới tùy ý 1	0.0% ~ 100.0% (Dòng điện định mức motor)	3.00%	□
b4-37	Dòng điện đạt đến tùy ý 2	0.0% ~ 100.0% (Dòng điện định mức motor)	100.00%	□
b4-38	Độ rộng dòng điện đạt tới tùy ý 2	0.0% ~ 100.0% (Dòng điện định mức motor)	3.00%	□
b4-39	Nhiệt độ IGBT đạt tới	25□ ~ 100□	75□	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
b5 Xung/Đầu vào analog, terminal				
b5-00	Đầu vào xung nhỏ nhất (HDI)	0.00kHz ~ b5-02	0.00kHz	□
b5-01	Đầu vào xung nhỏ nhất đối ứng giá trị cài đặt	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
b5-02	Đầu ra xung lớn nhất	b5-00 ~ 50.00kHz	50.00kHz	□
b5-03	Đầu vào xung lớn nhất đối ứng giá trị cài đặt	-100.0% ~ 100.0%	100.00%	□
b5-04	Thời gian sóng lọc xung	0.00s ~ 10.00s	0.10s	□
b5-05	Giá trị giới hạn dưới bảo vệ đầu vào điện áp AI1	0.01V ~ b5-06	3.10V	□
b5-06	Giá trị giới hạn trên bảo vệ đầu vào điện áp AI1	b5-05 ~ 10.00V	6.80V	□
b5-07	Giá trị nhỏ nhất đầu vào AI1	0.00V ~ b5-15	0.00V	□
b5-08	Cài đặt đối ứng với giá trị nhỏ nhất đầu vào AI1	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
b5-09	Giá trị đầu vào điểm 2 AI1	0.00V ~ 10.00V	2.50V	□
b5-10	Cài đặt đối ứng với đầu vào điểm 2 AI1	-100.0% ~ 100.0%	25.00%	□
b5-11	Giá trị đầu vào điểm 3 AI1	0.00V ~ 10.00V	5.00V	□
b5-12	Cài đặt đối ứng với điểm 3 AI1	-100.0% ~ 100.0%	50.00%	□
b5-13	Giá trị đầu vào điểm 4 AI1	0.00V ~ 10.00V	7.50V	□
b5-14	Cài đặt đối ứng đầu vào điểm 4 AI1	-100.0% ~ 100.0%	75.00%	□
b5-15	Giá trị lớn nhất đầu vào AI1	0.00V ~ 10.00V	10.00V	□
b5-16	Cài đặt đối ứng đầu vào AI1 lớn nhất	-100.0% ~ 100.0%	100.00%	□
b5-17	Thời gian sóng lọc đầu vào AI1	0.00s ~ 10.00s	0.10s	□
b5-18	Điểm nhảy AI1	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
b5-19	Giá trị biên độ nhảy AI1	0% ~ 100.0%	0.50%	□
b5-20	Giá trị đầu vào nhỏ nhất AI2	0.00V ~ 10.00V	0.02V	□
b5-21	Cài đặt đối ứng đầu vào nhỏ nhất AI2	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
b5-22	Giá trị đầu vào điểm 2 AI2	0.00V ~ 10.00V	2.50V	□
b5-23	Cài đặt đối ứng đầu vào điểm 2 AI2	-100.0% ~ 100.0%	25.00%	□
b5-24	Giá trị đầu vào điểm 3 AI2	0.00V ~ 10.00V	5.00V	□
b5-25	Cài đặt đối ứng đầu vào điểm 3 AI2	-100.0% ~ 100.0%	50.00%	□
b5-26	Giá trị đầu vào điểm 4 AI2	0.00V ~ 10.00V	7.50V	□
b5-27	Cài đặt đối ứng đầu vào điểm 4 AI2	-100.0% ~ 100.0%	75.00%	□
b5-28	Giá trị đầu vào lớn nhất AI2	0.00V ~ 10.00V	10.00V	□
b5-29	Cài đặt đối ứng đầu vào lớn nhất AI2	-100.0% ~ 100.0%	100.00%	□
b5-30	Thời gian sóng lọc đầu vào AI2	0.00s ~ 10.00s	0.10s	□
b5-31	Điểm nhảy AI2	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
b5-32	Giá trị biên độ nhảy AI2	0% ~ 100.0%	0.50%	□
b5-33	Giá trị đầu vào nhỏ nhất AI3	0.00V ~ 10.00V	0.02V	□
b5-34	Cài đặt đối ứng đầu vào nhỏ nhất AI3	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
b5-35	Giá trị đầu vào điểm 2 AI3	0.00V ~ 10.00V	2.50V	□
b5-36	Cài đặt đối ứng đầu vào điểm 2 AI3	-100.0% ~ 100.0%	25.00%	□
b5-37	Giá trị đầu vào điểm 3 AI3	0.00V ~ 10.00V	5.00V	□
b5-38	Cài đặt đối ứng đầu vào điểm 3 AI3	-100.0% ~ 100.0%	50.00%	□
b5-39	Giá trị đầu vào điểm 4 AI3	0.00V ~ 10.00V	7.50V	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
b5-40	Cài đặt đối ứng đầu vào điểm 4 AI3	-100.0% ~ 100.0%	75.00%	□
b5-41	Giá trị đầu vào lớn nhất AI3	0.00V ~ 10.00V	10.00V	□
b5-42	Cài đặt đối ứng đầu vào lớn nhất AI3	-100.0% ~ 100.0%	100.00%	□
b5-43	Thời gian sóng lọc đầu vào AI3	0.00s ~ 10.00s	0.10s	□
b5-44	Điểm nhảy AI3	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
b5-45	Giá trị biên độ nhảy AI3	0% ~ 100.0%	0.50%	□
b5-46	Giá trị đầu vào nhỏ nhất AI-KB	0.50V ~ AI-KB trị đầu vào lớn nhất(b5-47)	1.50V	□
b5-47	Giá trị đầu vào lớn nhất AI-KB	AI-KB Giá trị đầu vào nhỏ nhất(b5-46) ~ 10.00V	9.50V	□
b5-48	Thời gian không đổi sóng lọc đầu vào AI-KB	0.00s ~ 10.00s	1.00s	□
b6 Nhóm Xung/đầu ra analog, terminal				
b6-00	Lựa chọn chức năng FMP	0 : Tần số vận hành đối ứng 0 ~ Tần số lớn nhất 1 : Cài đặt tần số đối ứng 0 ~ Tần số lớn nhất 2 : Dòng điện đầu ra đối ứng 0 ~ 2 lần dòng điện định mức motor 3 : Đầu ra momen đối ứng 0 ~ 200% Momen định mức (Giá trị tuyệt đối momen) 4 : Công suất đầu ra đối ứng 0 ~ 2 lần công suất định mức motor	0	□
	Lựa chọn đầu ra AO1	5 : Điện áp đầu ra đối ứng 0 ~ 1.2 lần điện áp DC bus biến tần 6 : Vận tốc motor đối ứng 0 ~ Tần số lớn nhất 7 : Dòng điện đầu ra đối ứng 0 ~ 1000A 8 : Điện áp đầu ra đối ứng 0 ~ 1000V 9 : Momen đầu ra đối ứng (-200% ~ 200%) Momen định mức motor	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		10 : 0Hz ~ 100kHz		
b6-02	Đầu ra AO2	11 : Đối ứng 0 ~ 10V 12 : Đối ứng 0 ~ 10V 13 : Đối ứng 0 ~ 10V 14 : Độ dài đối ứng0 ~ Cài đặt giá trị độ dài 15 : Giá trị tính toán đối ứng0 ~ Cài đặt giá trị tính toán 16 : 0 ~ 32767	1	□
b6-03	Tần số đầu ra lớn nhất FMP	0.01kHz ~ 50.00kHz	50.00kHz	□
b6-04	Hệ số AO1	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
b6-05	Độ lợi AO1	-10.00 ~ 10.00	1	□
b6-06	Hệ số AO2	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
b6-07	Độ lợi AO2	-10.00 ~ 10.00	1	□
b7 Nhóm Áo IO				
b7-00	Lựa chọn chức năng terminal VDI1	0 ~ 49	0	□
b7-01	Lựa chọn chức năng terminal VDI2	0 ~ 49	0	□
b7-02	Lựa chọn chức năng terminal VDI3	0 ~ 49	0	□
b7-03	Lựa chọn chức năng terminal VDI4	0 ~ 49	0	□
b7-04	Lựa chọn chức năng terminal VDI4	0 ~ 49	0	□
b7-05	Mẫu thiết lập trạng thái terminal VDI	0 : Do trạng thái VDOx quyết định VDI có hữu hiệu không 1 : VDI1 Do cài đặt mã chức năng b7-06 VDI hữu hiệu hay vô hiệu Hàng đơn vị: VDI1 Hàng chục : VDI2 Hàng trăm : VDI3 Hàng nghìn : VDI4 Hàng vạn : VDI5	0	□
b7-06	Thiết lập trạng thái terminal VDI	0 : Vô hiệu 1 : Hữu hiệu	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		Hàng đơn vị : VDI1 Hàng chục : VDI2 Hàng trăm : VDI3 Hàng nghìn : VDI4 Hàng vạn : VDI5		
b7-07	Lựa chọn chức năng khi terminal AI1 là DI	0 ~ 49	0	□
b7-08	Lựa chọn chức năng khi terminal AI2 là DI	0 ~ 49	0	□
b7-09	Lựa chọn chức năng khi terminal AI3 là DI	0 ~ 49	0	□
b7-10	Lựa chọn chế độ hiệu quả khi AI là DI	0 : Electric level cao hiệu quả 1 : Electric level thấp hiệu quả, hàng đơn vị : AI1 Hàng chục : AI2 Hàng trăm : AI3	0	□
b7-11	Lựa chọn chức năng đầu ra VDO1	0 : Kết nối với nội bộ Dix vật lý 1 ~ 38	0	□
b7-12	Lựa chọn chức năng đầu ra VDO2	0 : Kết nối với nội bộ Dix vật lý 1 ~ 38	0	□
b7-13	Lựa chọn chức năng đầu ra VDO3	0 : Kết nối với nội bộ Dix vật lý 1 ~ 38	0	□
b7-14	Lựa chọn chức năng đầu ra VDO4	0 : Kết nối với nội bộ Dix vật lý 1 ~ 38	0	□
b7-15	Lựa chọn chức năng đầu ra VDO5	0 : Kết nối với nội bộ Dix vật lý 1 ~ 38	0	□
b7-16	Trì hoãn đầu ra VDO1	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b7-17	Trì hoãn đầu ra VDO2	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b7-18	Trì hoãn đầu ra VDO3	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b7-19	Trì hoãn đầu ra VDO4	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b7-20	Trì hoãn đầu ra VDO5	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	□
b7-21	Lựa chọn trạng thái đầu ra terminal VDO	0 : Logic chính 1 : Phản logic hàng đơn vị : VDO1	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		Hàng chục : VDO2 Hàng trăm : VDO3 Hàng nghìn : VDO4 Hàng vạn : VDO5		
b9 Nhóm bàn phím và hiển thị				
b9-00	Chức năng phím STOP/RESET	0 : Chỉ có thao tác phím Stop/Reset dừng máy có hiệu lực , STOP/RESET Trong chế độ hoạt động của bàn phím, chỉ có phím dừng STOP / RESET có hiệu lực. 1 : Trong bất kỳ chế độ hoạt động nào, chức năng dừng phím STOP / RESET đều hiệu quả	0	□
b9-01	Lựa chọn chức năng phím MF.K	Hàng đơn vị 0 : MF.K Vô hiệu 1 : Chuyển đổi phương thức thao tác trên bàn phím và điều khiển từ xa (terminal hoặc truyền thông) 2 : Phím chức năng Chuyển đổi thuận/ngịch 3 : Nhấn chạy thuận 4 : Nhấn chạy nghịch	3	□
b9-02	Tham số hiển thị vận hành LED 1	0000 ~ FFFF Bit00 : Tần số vận hành 1 (Hz) Bit01 : Tần số cài đặt (Hz) Bit02 : Điện áp DC bus (V) Bit03 : Điện áp đầu ra (V) Bit04 : Dòng điện đầu ra (A) Bit05 : Công suất đầu ra (kW) Bit06 : Momen đầu ra (%) Bit07 : Trạng thái đầu ra DI Bit08 : Trạng thái đầu ra DO Bit09 : Điện áp AI1 (V) Bit10 : Điện áp AI2 (V) Bit11 : Điện áp AI3 (V) Bit12 : Giá trị tính toán Bit13 : Giá trị độ dài	001f	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		Bit14 : Hiển thị tốc độ tải phụ Bit15 : Cài đặt PID		
b9-03	Tham số hiển thị vận hành LED 2	0000 ~ FFFF Bit00 : Phản hồi PID Bit01 : Giai đoạn PLC Bit02 : Tần số xung đầu vào PULSE (kHz) Bit03 : Tần số vận hành 2 (Hz) Bit04 : Thời gian vận hành còn lại Bit05 : Điện áp AI1 trước khi chỉnh sửa (V) Bit06 : Điện áp AI2 trước khi chỉnh sửa AI2 (V) Bit07 : Điện áp AI3 trước khi chỉnh sửa (V) Bit08 : Tốc độ đường truyền Bit09 : Thời gian bật nguồn hiện tại (Hour) Bit10 : Thời gian vận hành hiện tại (Min) Bit11 : Hiển thị nhiệt độ tản nhiệt (□) Bit12 : Cài đặt giá trị truyền thông Bit13 : Tốc độ phản hồi encoder (Hz) Bit14 : Hiển thị tần số chính X (Hz) Bit15 : Hiển thị tần số phụ Y (Hz)	0x0800	□
b9-04	Hiển thị tham số dừng máy LED	0000 ~ FFFF Bit00 : Tần số cài đặt (Hz) Bit01 : Điện áp DC bus (V) Bit02 : Trạng thái đầu vào DI Bit03 : Trạng thái đầu ra DO Bit04 : Điện áp AI1 (V) Bit05 : Điện áp AI2 (V) Bit06 : Điện áp (V) Bit07 : Giá trị tính toán	0x2033	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		Bit08 : Giá trị độ dài Bit09 : Giai đoạn PLC Bit10 : Tốc độ tải phụ Bit11 : Cài đặt PID Bit12 : Tần số xung đầu vào PULSE (kHz) Bit13 : Hiển thị nhiệt độ tản nhiệt (□)		
b9-05	Hệ số hiển thị tốc độ tải phụ	0.0001 ~ 6.5000	1	□
b9-06	Tốc độ tải phụ hiển thị số thập phân sau số phẩy (Chỉ dùng hiển thị)	0 : Sau số không 0 số 1 : Sau số không 1 số 2 : Sau số không 2 số 3 : Sau số không 3 số	1	□
b9-07	Nhiệt độ tản nhiệt	0□ ~ 100□	-	●
b9-08	Thời gian bật nguồn tích lũy	0 ~ 65535h	0	●
b9-09	Thời gian vận hành tích lũy	0 ~ 65535h	0	●
b9-10	Tiêu hao lượng điện tích lũy	0 ~ 65535 Độ	0	●
bA Nhóm tham số truyền thông				
bA-00	Lựa chọn loại truyền thông	0 : Modbus	0	□
bA-01	Thiết lập Baud	Hàng đơn vị : Modbus 0 : 300BPS 1 : 600BPS 2 : 1200BPS 3 : 2400BPS 4 : 4800BPS 5 : 9600BPS 6 : 19200BPS 7 : 38400BPS	5	□
bA-02	Quy cách dữ liệu Modbus	0 : Không kiểm tra <8,N,2> 1 : Kiểm tra chẵn <8,E,1> 2 : Kiểm tra lẻ <8,O,1> 3 : Không kiểm tra <8,N,1>	0	□
bA-03	Địa chỉ truyền thanh	0 ~ 249 (0 là địa chỉ truyền thanh)	1	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
bA-04	Thời gian phản hồi Modbus	0ms ~ 20ms (Chỉ Modbus hiệu quả)	2	□
bA-05	Vượt thời gian truyền thông công nối tiếp	0.0s : Vô hiệu 0.1 ~ 60.0s	0	□
bA-06	Lựa chọn quy cách truyền dữ liệu Modbus	Hàng đơn vị : Modbus 0 : Hiệp định Modbus không tiêu chuẩn 1 : Hiệp định Modbus tiêu chuẩn	1	□
bA-07	Đọc độ phân giải dòng điện truyền thông	0 : 0.01A 1 : 0.1A	0	□
bb Nhóm cài đặt lỗi, bảo vệ				
bb-00	Cài đặt G/P	0 : Dạng P 1 : Dạng G	1	□
bb-01	Lựa chọn bảo vệ quá tải motor	0 : Không cho phép 1 : Cho phép	0	□
bb-02	Bảo vệ độ lợi quá tải motor	0.20 ~ 10.00	1	□
bb-03	Hệ số dự báo quá tải motor	50% ~ 100%	80%	□
bb-04	Độ lợi quá áp mất tốc độ	0% ~ 100%	0%	□
bb-05	Bảo vệ điện áp quá áp mất tốc độ	120% ~ 150%	130%	□
bb-06	Độ lợi quá dòng mất tốc độ	0 ~ 100	20	□
bb-07	Bảo vệ dòng điện quá dòng mất tốc độ	100% ~ 200%	150%	□
bb-08	Lựa chọn bảo vệ ngắn mạch tiếp đất	0 : Vô hiệu 1 : Có hiệu	1	□
bb-09	Số lần tự động Reset lỗi	0 ~ 99	0	□
bb-10	Lựa chọn chế độ Rơ-le lỗi thời gian tự động Reset lỗi	0 : Không làm việc 1 : Làm việc	0	□
bb-11	Khoảng thời gian cách nhau tự động Reset lỗi	0.1s ~ 100.0s	1.0s	□
bb-12	Lựa chọn bảo vệ thiếu pha đầu vào	0 : Không bảo vệ 1 : Bảo vệ	0	□
bb-13	Lựa chọn bảo vệ thiếu	0 : Không bảo vệ	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
	pha đầu ra	1 : Bảo vệ		
bb-14	Lựa chọn bảo vệ mất tải	0 : Vô hiệu 1 : Hữu hiệu	0	□
bb-15	Kiểm tra mức độ mất tải	0.0 ~ 100.0%	1.00%	□
bb-16	Thời gian kiểm tra mất tải	0.0 ~ 60.0s	1.0s	□
bb-17	Kiểm tra giá trị quá tốc độ	0.0% ~ 50.0% (Tần số lớn nhất)	20.00%	□
bb-18	Thời gian kiểm tra quá tốc độ	0.0s ~ 60.0s	1.0s	□
bb-19	Kiểm tra giá trị chênh lệch quá lớn tốc độ	0.0% ~ 50.0% (Tần số lớn nhất)	20.00%	□
bb-20	Thời gian kiểm tra tốc độ chênh lệch	0.0s ~ 60.0s	5.0s	□
bb-21	Lựa chọn chế độ khi mất điện tức thời	0 : Vô hiệu 1 : Giảm tốc 2 : Giảm tốc dừng máy	0	□
bb-22	Thời gian phán đoán dừng máy tức thời tăng áp trở lại	0.00s ~ 100.00s	0.00s	□
bb-23	Phán đoán điện áp khi dừng máy tức thời	60.0% ~ 100.0% (Điện áp DC bus tiêu chuẩn)	80.00%	□
bb-24	Phán đoán điện áp khi tạm thời dừng làm việc tức thời	60.0% ~ 100.0% (Điện áp DC bus tiêu chuẩn)	90.00%	□
bb-25	Loại cảm biến nhiệt độ động cơ	0 : Cảm biến không nhiệt độ 1 : PT100 2 : PT1000	0	□
bb-26	Giới hạn giá trị giới hạn bảo vệ quá nhiệt motor	0□ ~ 200□	120□	□
bb-27	Giới hạn giá trị báo hiệu quá nhiệt motor	0□ ~ 200□	100□	□
bb-28	Điểm quá tải điện áp biến tần	200.0V ~ 2500.0V	Tùy vào model	□
bb-29	Điểm sụt áp biến tần	50.0% ~ 150.0%	100.00%	□
bb-30	Tỷ lệ sử dụng braking unit	0% ~ 100%	100%	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
bb-31	Kích hoạt giới hạn dòng nhanh	0 : Không kích hoạt 1 : Kích hoạt	1	□
bb-32	Lựa chọn chế độ bảo vệ lỗi 1	Hàng đơn vị: Motor quá tải (11) 0 : Dừng tự do 1 : Dựa vào phương thức dừng máy dừng 2 : Tiếp tục vận hành Hàng chục : Thiếu pha đầu vào (12) Hàng trăm : Thiếu pha đầu ra (13) Hàng nghìn : Lỗi bên ngoài (15) Hàng vạn : Truyền thông bất thường (16)	0	□
bb-33	Lựa chọn chế độ bảo vệ lỗi 2	Hàng đơn vị : Thẻ encoder/PG bất thường (20) 0 : Dừng tự do Hàng chục : Mã chức năng đọc ghi bất thường (21) 0 : Dừng tự do 1 : Dựa vào phương thức dừng máy dừng Hàng trăm : Bảo lưu Hàng nghìn : Motor quá nhiệt (25) Hàng vạn : Thời gian vận hành đạt đến (26)	0	□
bb-34	Lựa chọn chế độ bảo vệ lỗi 3	Hàng đơn vị : Người dùng tự định nghĩa lỗi (27) 0 : Dừng tự do 1 : Dựa vào phương thức dừng máy dừng 2 : Tiếp tục vận hành Hàng chục : Người dùng tự định nghĩa lỗi 2 (28) 0 : Dừng tự do 1 : Dựa vào phương thức dừng máy dừng 2 : Tiếp tục vận hành Hàng trăm : Thời gian bật nguồn đạt đến (29) 0 : Dừng tự do	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		1 : Dựa vào phương thức dừng máy dừng 2 : Tiếp tục vận hành Hàng nghìn : Mất tải (30) 0 : Dừng tự do 1 : Dừng giảm tốc 2 : Giảm tốc đến 7% tần số định mức motor tiếp tục vận hành, khi mất tải tự động phục hồi đến tần số vận hành cài đặt. Hàng vạn : Khi vận hành PID mất phản hồi (31) 0 : Dừng tự do 1 : Dựa vào phương thức dừng máy dừng 2 : Tiếp tục vận hành		
bb-35	Lựa chọn chế độ bảo vệ lỗi 4	Hàng đơn vị : Tốc độ chênh lệch quá lớn (42) 0 : Dừng tự do 1 : Dựa vào phương thức dừng máy dừng 2 : Tiếp tục vận hành Hàng chục : Motor quá nhiệt (43) Hàng trăm : Sai vị trí ban đầu (51)	0	□
bb-36	Lựa chọn tần tần số khi có lỗi tiếp tục vận hành	0 : Chạy tần số vận hành hiện tại 1 : Chạy tần số cài đặt 2 : Chạy giới hạn trên của tần số 3 : Chạy giới hạn dưới của tần số 4 : Chạy tần số dự phòng khi bất thường	0	□
bb-37	Dùng tần số dự phòng bất thường	0.1% ~ 100.0% (Đối ứng tần số lớn nhất 100.0%)	10%	□
bC Nhóm tham số chẩn đoán lỗi				
bC-00	Loại lỗi thứ nhất	-	0	●
bC-01	Loại lỗi thứ 2	-	0	●
bC-02	Loại lỗi thứ 3 (Lần sau cùng)	-	0	●
bC-03	Tần số khi lỗi lần sau cùng	-	0	●

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
bC-04	Dòng điện khi lỗi lần sau cùng	-	0	●
bC-05	Điện áp DC bus khi lỗi lần sau cùng	-	0	●
bC-06	Đầu vào terminal khi lỗi lần sau cùng	-	0	●
bC-07	Đầu ra terminal khi lỗi lần sau cùng	-	0	●
bC-08	Trạng thái biến tần lỗi lần sau cùng	-	0	●
bC-09	Thời gian bật nguồn lỗi lần sau cùng	-	0	●
bC-10	Thời gian chạy lỗi lần sau cùng	-	0	●
bC-11	Tần số khi lỗi lần thứ 2	-	0	●
bC-12	Dòng điện khi lỗi lần thứ 2	-	0	●
bC-13	Điện áp DC bus khi lỗi lần thứ 2	-	0	●
bC-14	Đầu vào terminal khi lỗi lần thứ 2	-	0	●
bC-15	Đầu ra terminal khi lỗi lần thứ 2	-	0	●
bC-16	Trạng thái biến tần khi lỗi lần thứ 2	-	0	●
bC-17	Thời gian bật nguồn lỗi lần thứ 2	-	0	●
bC-18	Thời gian chạy lỗi lần thứ 2	-	0	●
bC-19	Tần số khi lỗi lần thứ 1	-	0	●
bC-20	Dòng điện khi lỗi lần thứ 1	-	0	●
bC-21	Điện áp DC bus khi lỗi lần thứ 1	-	0	●
bC-22	Đầu vào terminal khi lỗi lần thứ 1	-	0	●
bC-23	Đầu ra terminal khi lỗi lần thứ 1	-	0	●

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
bC-24	Trạng thái biến tần khi lỗi lần thứ 1	-	0	●
bC-25	Thời gian bật nguồn lỗi lần thứ 1	-	0	●
bC-26	Thời gian chạy lỗi lần thứ 1	-	0	●
C0 Nhóm tham số quá trình PID				
C0-00	Nguồn PID cho sẵn	0 : C0-01 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PLUSE(DI6) 5 : Đặt truyền thông 6 : Đặt lệnh đa cấp	0	□
C0-01	Bàn phím PID cho sẵn	0.0% ~ 100.0%	50.00%	□
C0-02	Thời gian thay đổi PID cho sẵn	0.00s ~ 650.00s	0.00s	□
C0-03	Nguồn phản hồi PID	0 : AI1 1 : AI2 2 : AI3 3 : PLUSE(HDI) 4 : AI1 - AI2 5 : AI1 + AI2 6 : MAX(AI1 , AI2) 7 : Min(AI1 , AI2) 8 : Truyền thông cho sẵn	0	□
C0-04	Phương hướng Hiệu quả PID	0 : Tác dụng chính 1 : Phản tác dụng	0	□
C0-05	Phạm vi phản hồi PID cho sẵn	0 ~ 65535	1000	□
C0-06	Tỷ lệ độ lợi KP1	0.00 ~ 10.00	2	□
C0-07	Thời gian vi tích phân TI1	0.01s ~ 10.00s	2.00s	□
C0-08	Thời gian vi phân TD1	0.000s ~ 10.000s	0.000s	□
C0-09	Tỷ lệ độ lợi KP2	0.00 ~ 10.00	2	□
C0-10	Thời gian vi tích phân TI2	0.01s ~ 10.00s	2.00s	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
C0-11	Thời gian vi phân TD2	0.000s ~ 10.000s	0.000s	□
C0-12	Điều kiện Chuyển giao PID	0 : Không Chuyển giao 1 : Chuyển giao thông qua terminal DI 2 : Tự động chuyển đổi dựa vào độ chênh lệch	0	□
C0-13	Tham số chuyển giao chênh lệch PID 1	0.0% ~ C0-14	20.00%	□
C0-14	Tham số chuyển giao chênh lệch PID 2	C0-13 ~ 100.0%	80.00%	□
C0-15	Thuộc tính vi tích phân PID	Hàng đơn vị : Tách biệt vi tích phân 0 : Vô hiệu 1 : Hữu hiệu Hàng chục : Sau khi giá trị đầu ra đến giới hạn có dừng vi tích phân không 0 : Tiếp tục vi tích phân 1 : Dừng vi tích phân	0	□
C0-16	Giá trị ban đầu PID	0.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C0-17	Thời gian giữ giá trị ban đầu PID	0.00 ~ 650.00s	0.00s	□
C0-18	Tần số cắt chạy nghịch PID	0.00Hz ~ Tần số lớn nhất	2.00Hz	□
C0-19	Giới hạn độ lệch PID	0.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C0-20	Biên độ giới hạn vi phân PID	0.00% ~ 100.00%	0.10%	□
C0-21	Biên độ giới hạn chênh lệch lớn nhất 2 lần đầu ra chính	0.00% ~ 100.00%	1.00%	□
C0-22	Biên độ giới hạn chênh lệch lớn nhất 2 lần đầu ra phụ	0.00% ~ 100.00%	1.00%	□
C0-23	Thời gian phản hồi sóng lọc PID	0.00 ~ 60.00s	0.00s	□
C0-24	Thời gian đầu ra sóng lọc PID	0.00 ~ 60.00s	0.00s	□
C0-25	Giá trị kiểm tra mất phản hồi PID	0.0% : Liên tục mất phản hồi	0.00%	□
		0.1% ~ 100.0%		
C0-26	Thời gian kiểm tra mất phản hồi PID	0.0s ~ 20.0s	0.0s	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
C0-27	Tính toán thời gian dừng máy PID	0 : Dừng máy không tính toán	0	□
		1 : Dừng máy có tính toán		
C1 Nhóm lệnh đa cấp tốc độ				
C1-00	Lệnh đa cấp tốc độ 0	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-01	Lệnh đa cấp tốc độ 1	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-02	Lệnh đa cấp tốc độ 2	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-03	Lệnh đa cấp tốc độ 3	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-04	Lệnh đa cấp tốc độ 4	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-05	Lệnh đa cấp tốc độ 5	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-06	Lệnh đa cấp tốc độ 6	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-07	Lệnh đa cấp tốc độ 7	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-08	Lệnh đa cấp tốc độ 8	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-09	Lệnh đa cấp tốc độ 9	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-10	Lệnh đa cấp tốc độ 10	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-11	Lệnh đa cấp tốc độ 11	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-12	Lệnh đa cấp tốc độ 12	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-13	Lệnh đa cấp tốc độ 13	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-14	Lệnh đa cấp tốc độ 14	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-15	Lệnh đa cấp tốc độ 15	-100.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C1-16	Nguồn 0 lệnh đa cấp tốc độ	0 : Mã chức năng C1-00 cho sẵn 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE Xung cho sẵn (DI6) 5 : PID 6 : Tần số đặt trước (UP/DOWN Có thể sửa)	0	□
C2 PLC Nhóm PLC đơn giản				
C2-00	Phương thức vận hành PLC	0 : Dừng lại kết thúc 1 lần vận hành 1 : Giữ lại giá trị cuối cùng khi thời gian vận hành 1 lần kết thúc 2 : Tuần hoàn liên tục	0	□
C2-01	Lựa chọn nhớ dữ liệu PLC khi mất điện	Hàng đơn vị : Lựa chọn nhớ dữ liệu khi mất điện 0 : Không nhớ dữ liệu khi mất điện	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		1 : Nhớ dữ liệu khi mất điện Hàng chục : Lựa chọn nhớ dữ liệu khi dừng máy 0 : Không nhớ dữ liệu khi dừng máy 1 : Nhớ dữ liệu khi dừng máy		
C2-02	Thời gian chạy giai đoạn 0 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-03	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 0 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-04	Thời gian chạy giai đoạn 1 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-05	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 1 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-06	Thời gian chạy giai đoạn 2 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-07	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 2 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-08	Thời gian chạy giai đoạn 3 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-09	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 3 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-10	Thời gian chạy giai đoạn 4 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-11	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 4 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-12	Thời gian chạy giai đoạn 5 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-13	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 5 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-14	Thời gian chạy giai đoạn 6 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-15	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 6 PLC	0 ~ 3	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
C2-16	Thời gian chạy giai đoạn 7 PLC	0.0 ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-17	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 7 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-18	Thời gian chạy giai đoạn 8 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-19	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 8 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-20	Thời gian chạy giai đoạn 9 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-21	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 9 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-22	Thời gian chạy giai đoạn 10 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-23	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 10 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-24	Thời gian chạy giai đoạn 11 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-25	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 11 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-26	Thời gian chạy giai đoạn 12 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-27	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 12 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-28	Thời gian chạy giai đoạn 13 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-29	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 13 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-30	Thời gian chạy giai đoạn 14 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-31	Thời gian tăng giảm tốc	0 ~ 3	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
	giai đoạn 14 PLC			
C2-32	Thời gian chạy giai đoạn 15 PLC	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	□
C2-33	Thời gian tăng giảm tốc giai đoạn 15 PLC	0 ~ 3	0	□
C2-34	Thời gian vận hành PLC	0 : s (Giây) 1 : h (Giờ)	0	□
C3 Nhóm tần số Zigzag, Fixed Length and Count				
C3-00	Cài đặt phương thức biên độ Zigzag	0 : Tương đối với tần số trung tâm	0	□
		1 : Tương đối với tần số lớn nhất		
C3-01	Biên độ tần số Zigzag	0.0% ~ 100.0%	0.00%	□
C3-02	Biên độ độ nhảy tần số	0.0% ~ 50.0%	0.00%	□
C3-03	Chu kỳ tần số Zigzag	0.1s ~ 3000.0s	10.0s	□
C3-04	Hệ số thời gian tăng sóng tam giác	0.1% ~ 100.0%	50.00%	□
C3-05	Độ dài cài đặt	0m ~ 65535m	1000m	□
C3-06	Độ dài thực tế	0m ~ 65535m	0	□
C3-07	Số xung mỗi mét	0.1 ~ 6553.5	100	□
C3-08	Giá trị tính toán cài đặt	1 ~ 65535	1000	□
C3-09	Giá trị tính toán chỉ định	1 ~ 65535	1000	□
d0 Nhóm tham số Motor 1				
d0-00	Công suất định mức motor	0.1kw ~ 1000.0kw	Tùy vào model	□
d0-01	Điện áp định mức motor	1V ~ 2000V	Tùy vào model	□
d0-02	Dòng điện định mức motor	0.01A ~ 655.35A (Biến tần<=55KW) 0.1A ~ 6553.5A (Biến tần>=75KW)	Tùy vào model	□
d0-03	Tần số định mức motor	0.01Hz ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
d0-04	Vận tốc định mức motor	1rpm ~ 65535rpm	Tùy vào model	□
d0-05	Điện trở Stator motor không đồng bộ	0.001Ω ~ 65.535Ω (Biến tần<=55KW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (Biến tần>=75KW)	Tùy vào model	□
d0-06		0.001Ω ~ 65.535Ω (Biến tần<=55KW)		□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
	Điện trở Rotor motor không đồng bộ	0.0001Ω ~ 6.5535Ω (Biến tần >=75KW)	Tùy vào model	
d0-07	Leakage inductance motor không đồng bộ	0.01mH ~ 655.35mH (Biến tần <=55KW) 0.001mH ~ 6.5535m (Biến tần >=75KW)	Tùy vào model	□
d0-08	Tự cảm motor không đồng bộ	0.1mH ~ 6553.5 mH (Biến tần <=55KW) 0.01mH ~ 65.535mH (Biến tần >=75KW)	Tùy vào model	□
d0-09	Dòng không tải motor không đồng bộ	0.01A ~ d0-02 (Biến tần <=55KW) 0.1A ~ d0-02 (Biến tần >=75KW)	Tùy vào model	□
d0-15	Điện trở Stator motor đồng bộ	0.001Ω ~ 65.535Ω (Biến tần <=55KW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (Biến tần >=75KW)	Tùy vào model	□
d0-16	Độ tự cảm trục D của động cơ đồng bộ	0.01mH ~ 655.35mH (Biến tần <=55KW)		□
		0.001mH ~ 65.535mH (Biến tần >=75KW)	Tùy vào model	
d0-17	Độ tự cảm trục Q của động cơ đồng bộ	0.01mH ~ 655.35mH (Biến tần <=55KW) 0.001mH ~ 65.535mH (Biến tần >=75KW)	Tùy vào model	□
d0-18	Lực điện động phản của động cơ đồng bộ	0.1V ~ 6553.5V	Tùy vào model	□
d0-19	Hệ số encoder	1 ~ 32767	1024	□
d0-20	Lựa chọn loại encoder	0 : ABZ Tăng lượng encoder 1 : resolver/transformer 2 : UVW Tăng lượng encoder 3 : Bảo lưu 4 : Phương thức tiết kiệm dây UVW encoder	0	□
d0-21	Phương hướng đầu vào encoder	0 : Hướng thuận	0	□
		1 : Hướng nghịch		
d0-22	Góc lắp đặt encoder	0.0 ~ 359.9°	0.0°	□
d0-23	Phương hướng encoder	0 : Hướng thuận	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		1 : Hướng nghịch		
d0-24	Góc độ vị trí 0 encoder	0.0 ~ 359.9°	0.0°	□
d0-28	Số cặp cực resolver/transformer	1 ~ 99	1	□
d0-29	Thời gian kiểm tra lỗi encoder	0 : Không kiểm tra 0.1s ~ 10.0s	0.0s	□
d0-30	Điều chỉnh tham số motor 1	0 : Không chức năng 1 : Điều chỉnh trạng thái tĩnh động cơ không đồng bộ 2 : Điều chỉnh hoàn toàn động cơ không đồng bộ 11 : Điều chỉnh động cơ đồng bộ có tải 12 : Điều chỉnh động cơ đồng bộ không tải	0	□
d1 Nhóm tham số điều khiển vecter motor 1				
d1-00	Lựa chọn điều khiển tốc độ/Momen	0 : Tốc độ 1 : Điều khiển momen xoắn	0	□
d1-01	Vòng tốc độ KP1	0.01 ~ 10.00	0.3	□
d1-02	Vòng tốc độ Ti1	0.01s ~ 10.00s	0.50s	□
d1-03	Chuyển đổi tần số 1	0.00Hz ~ d1-06	5.00Hz	□
d1-04	Vòng tốc độ KP2	0.01 ~ 10.00	0.2	□
d1-05	Vòng tốc độ Ti2	0.01s ~ 10.00s	1.00s	□
d1-06	Chuyển đổi tần số 2	d1-03 ~ Tần số lớn nhất	10.00Hz	□
d1-07	Thuộc tính vi tích phân vòng tốc độ	0 : Vô hiệu 1 : Hữu hiệu	0	□
d1-08	Thời gian sóng lọc đầu vào ASR	0.000s ~ 0.100s	0.000s	□
d1-09	Thời gian sóng lọc đầu ra ASR	0.000s ~ 0.100s	0.000s	□
d1-10	Độ lợi tỷ lệ vòng dòng điện kích từ	1 ~ 30000	2000	□
d1-11	Độ lợi vi tích phân vòng dòng điện kích từ	0 ~ 30000	1300	□
d1-12	Độ lợi tỷ lệ vòng dòng momen	1 ~ 30000	2000	□
d1-13	Độ lợi vi tích phân vòng dòng momen	0 ~ 30000	1300	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
d1-14	Nguồn giới hạn trên momen điện điều khiển tốc độ	0 : d1-16 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PLUSE(DI6) 5 : Truyền thông cho sẵn	0	□
d1-15	Nguồn giới hạn trên momen phanh điều khiển tốc độ	0 : d1-17 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PLUSE(DI6) 5 : Truyền thông cho sẵn	0	□
d1-16	Giới hạn momen điện	0.0% ~ 200.0%	150.00%	□
d1-17	Giới hạn momen phanh	0.0% ~ 200.0%	150.00%	□
d1-18	Độ lợi trượt điện	50% ~ 200%	100%	□
d1-19	Độ lợi độ trượt phanh	50% ~ 200%	100%	□
d1-20	Hệ số giới hạn momen vùng từ yếu	0.0% ~ 100.0%	40.00%	□
d1-21	Lựa chọn phương thức từ yếu PM	0 : Vô hiệu 1 : Trực tiếp tính toán 2 : Tự động điều chỉnh	1	□
d1-22	Mức độ từ yếu động cơ đồng bộ PM	50% ~ 500%	100%	□
d1-23	Dòng điện từ yếu lớn nhất PM	1% ~ 300%	50%	□
d1-24	Độ lợi tự động điều chỉnh từ yếu PM	0.10 ~ 5.00	1	□
d1-25	Độ lợi vi tích phân từ yếu PM	2 ~ 10	2	□
d1-26	Nguồn lệnh điều khiển momen	0 : Số cho sẵn 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE(DI6) 5 : Truyền thông cho sẵn 6 : Min(AI1,AI2)	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		7 : Max(AI1,AI2) (Lựa chọn phạm vi hạng mục từ 1~7 đối ứng giá trị cài đặt d1-27)		
d1-27	Lệnh momen số cho sẵn	-200.0% ~ 200.0%	100.00%	□
d1-28	Phương thức giới hạn điều khiển tốc độ chạy thuận momen	0 : Số cho sẵn 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE(DI6) 5 : Truyền thông cho sẵn	0	□
d1-29	Phương thức giới hạn điều khiển tốc độ chạy nghịch momen	0 : Số cho sẵn 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE(DI6) 5 : Truyền thông cho sẵn	0	□
d1-30	Giới hạn số tốc độ điều khiển momen chạy thuận	0.00 ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
d1-31	Giới hạn số tốc độ điều khiển momen chạy thuận	0.00 ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
d1-32	Thời gian tăng tốc momen	0.00s ~ 120.00s	0.10s	□
d1-33	Thời gian giảm tốc momen	0.00s ~ 120.00s	0.10s	□
d2 Nhóm tham số điều khiển V/F motor 1				
d2-00	Cài đặt đường cong V/F	0 : Tuyến tính 1 : Đặc tuyến giảm momen 2 : Đường cong V/F vuông 3 : Đặc tuyến giảm momen (bậc 1.2) 4 : Đặc tuyến giảm momen (bậc 1.4) 6 : Đặc tuyến giảm momen (bậc 1.6) 8 : Đặc tuyến giảm momen (bậc 1.8) 10 : Chế độ tách hoàn toàn VF	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		11 : Chế độ tách một nửa VF		
d2-01	Bù momen	0 (Tự động bù momen) , 0.1% ~ 30.0%	Tùy vào model	□
d2-02	Tần số cắt khi bù momen	0.0% ~ 80.0% Tần số cắt thực tế = Tần số định mức motor * d2-02	30.00%	□
d2-03	Tần số V/F điểm 1	0.00Hz ~ d2-05	0.00Hz	□
d2-04	Điện áp V/F điểm 1	0.0% ~ 100.0%	0.00%	□
d2-05	Tần số V/F điểm 2	d2-03 ~ d2-07	0.00Hz	□
d2-06	Điện áp V/F điểm 2	0.0% ~ 100.0%	0.00%	□
d2-07	Tần số V/F điểm 3	d2-05 ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	□
d2-08	Điện áp V/F điểm 3	0.0% ~ 100.0%	0.00%	□
d2-09	Hệ số bù độ trượt V/F	0.0% ~ 200.0%	0.00%	□
d2-10	Độ lợi dao động	0 ~ 100	0	□
d2-12	Nguồn điện áp tách rời VF	0 : Số cho sẵn 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE Xung 5 : Lệnh đa cấp 6 : PLC đơn giản 7 : PID 8 : Truyền thông Chú ý : Đối ứng 100% điện áp định mức motor	0	□
d2-13	Cài đặt điện áp tách rời VF	0V ~ Điện áp định mức motor	0V	□
d2-14	Thời gian tăng điện áp khi tách rời VF	0.0s ~ 1000.0s Chú ý : Thời gian biểu thị thay đổi 0V đến điện áp định mức motor	0.0s	□
d3 Nhóm tham số motor 2				
d3-00	Công suất định mức motor	0.1kw ~ 1000.0kw	Tùy vào model	□
d3-01	Điện áp định mức motor	1V ~ 2000V	Tùy vào model	□
d3-02	Dòng điện định mức	0.01A ~ 655.35A (Biến tần<=55KW)		□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
	motor	0.1A ~ 6553.5A (Biến tần \geq 75KW)	Tùy vào model	
d3-03	Tần số định mức motor	0.01Hz ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
d3-04	Vận tốc định mức motor	1rpm ~ 65535rpm	Tùy vào model	□
d3-05	Điện trở phần tĩnh động cơ không đồng bộ	0.001 Ω ~ 65.535 Ω (Biến tần \leq 55KW) 0.0001 Ω ~ 6.5535 Ω (Biến tần \geq 75KW)	Tùy vào model	□
d3-06	Điện trở trục quay động cơ không đồng bộ	0.001 Ω ~ 65.535 Ω (Biến tần \leq 55KW) 0.0001 Ω ~ 6.5535 Ω (Biến tần \geq 75KW)	Tùy vào model	□
d3-07	Leakage inductance động cơ không đồng bộ	0.01mH ~ 655.35mH (Biến tần \leq 55KW) 0.001mH ~ 6.5535mH (Biến tần \geq 75KW)	Tùy vào model	□
d3-08	Tự cảm động cơ không đồng bộ	0.1mH ~ 6553.5mH (Biến tần \leq 55KW) 0.01mH ~ 65.535mH (Biến tần \geq 75KW)	Tùy vào model	□
d3-09	Dòng không tải motor không đồng bộ	0.01A ~ d3-02 (Biến tần \leq 55KW) 0.1A ~ d3-02 (Biến tần \geq 75KW)	Tùy vào model	□
d3-15	Điện trở Stator motor đồng bộ	0.001 Ω ~ 65.535 Ω (Biến tần \leq 55KW) 0.0001 Ω ~ 6.5535 Ω (Biến tần \geq 75KW)	Tùy vào model	□
d3-16	Độ tự cảm trục D của động cơ đồng bộ	0.01mH ~ 655.35mH (Biến tần \leq 55KW) 0.001mH ~ 65.535mH (Biến tần \geq 75KW)	Tùy vào model	□
d3-17	Độ tự cảm trục Q của động cơ đồng bộ	0.01mH ~ 655.35m (Biến tần \leq 55KW) 0.001mH ~ 65.535mH (Biến tần \geq 75KW)	Tùy vào model	□
d3-18	Lực điện động phản của động cơ đồng bộ	0.1V ~ 6553.5V	Tùy vào model	□
d3-19	Hệ số encoder	1 ~ 32767	1024	□
d3-20	Lựa chọn loại encoder	0 : ABZ Tăng lượng encoder 1 : resolver/transformer	1	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		2 : UVW Tăng lượng encoder 3 : Bảo lưu 4 : Phương thức tiết kiệm dây UVW encoder		
d3-21	Phương hướng đầu vào encoder	0 : Hướng thuận 1 : Hướng nghịch	0	□
d3-22	Góc lắp đặt encoder	0.0 ~ 359.9°	0.0°	□
d3-23	Phương hướng UVW encoder	0 : Hướng thuận 1 : Hướng nghịch	0	□
d3-24	Góc độ vị trí UVW encoder	0.0 ~ 359.9°	0.0°	□
d3-28	Số cặp cực resolver/transformer	1 ~ 99	1	□
d3-29	Thời gian kiểm tra lỗi encoder	0 : Không kiểm tra 0.1s ~ 10.0s	0.0s	□
d3-30	Điều chỉnh tham số motor 2	0 : Không chức năng 1 : Điều chỉnh trạng thái tĩnh động cơ không đồng bộ 2 : Điều chỉnh hoàn toàn động cơ không đồng bộ 11 : Điều chỉnh động cơ đồng bộ có tải 12 : Điều chỉnh động cơ đồng bộ không tải	0	□
d4 Nhóm tham số điều khiển Vector motor2				
d4-00	Lựa chọn điều khiển tốc độ/Momen	0 : Tốc độ 1 : Chế độ điều khiển motor	0	□
d4-01	Vòng tốc độ KP1	0.01 ~ 10.00	0.3	□
d4-02	Vòng tốc độ Ti1	0.01s ~ 10.00s	0.50s	□
d4-03	Chuyển đổi tần số 1	0.00Hz ~ d4-06	5.00Hz	□
d4-04	Vòng tốc độ KP2	0.01 ~ 10.00	0.2	□
d4-05	Vòng tốc độ Ti2	0.01s ~ 10.00s	1.00s	□
d4-06	Chuyển đổi tần số 2	d4-03 ~ Tần số lớn nhất	10.00Hz	□
d4-07	Thuộc tính vi tích phân vòng tốc độ	0 : Vô hiệu 1 : Hữu hiệu	0	□
d4-08	Thời gian sóng lọc đầu vào ASR	0.000s ~ 0.100s	0.000s	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
d4-09	Thời gian sóng lọc đầu ra ASR	0.000s ~ 0.100s	0.000s	□
d4-10	Độ lợi tỷ lệ vòng dòng điện kích từ	1 ~ 30000	2000	□
d4-11	Độ lợi vi tích phân vòng dòng điện kích từ	0 ~ 30000	1300	□
d4-12	Độ lợi tỷ lệ vòng dòng momen	1 ~ 30000	2000	□
d4-13	Độ lợi vi tích phân vòng dòng momen	0 ~ 30000	1300	□
d4-14	Nguồn giới hạn trên momen điện điều khiển tốc độ	0 : d4-16 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PLUSE 5 : Truyền thông	0	□
d4-15	Nguồn giới hạn trên momen phanh điều khiển tốc độ	0 : d4-17 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PLUSE 5 : Truyền thông	0	□
d4-16	Giới hạn momen điện	0.0% ~ 200.0%	150.00%	□
d4-17	Giới hạn momen phanh	0.0% ~ 200.0%	150.00%	□
d4-18	Độ lợi trượt điện	50% ~ 200%	100%	□
d4-19	Độ lợi độ trượt phanh	50% ~ 200%	100%	□
d4-20	Hệ số giới hạn momen vùng từ yếu	0.0% ~ 100.0%	40.00%	□
d4-21	Lựa chọn phương thức từ yếu PM	0 : Vô hiệu 1 : Tính toán trực tiếp 2 : Tự động điều chỉnh	1	□
d4-22	Mức độ từ yếu động cơ đồng bộ PM	50% ~ 500%	100%	□
d4-23	Dòng điện từ yếu lớn nhất PM	1% ~ 300%	50%	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
d4-24	Độ lợi tự động điều chỉnh từ yếu PM	0.10 ~ 5.00	1	□
d4-25	Độ lợi vi tích phân từ yếu PM	2 ~ 10	2	□
d4-26	Nguồn lệnh điều khiển momen	0 : Số cho sẵn 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE 5 : Truyền thông 6 : Min(AI1,AI2) 7 : Max(AI1,AI2) (Lựa chọn phạm vi hạng mục từ 1~7 đối ứng giá trị cài đặt d4-27)	0	□
d4-27	Lệnh momen số cho sẵn	-200.0% ~ 200.0%	100.00%	□
d4-28	Phương thức giới hạn điều khiển tốc độ chạy thuận momen	0 : Số cho sẵn 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE 5 : Truyền thông	0	□
d4-29	Phương thức giới hạn điều khiển tốc độ chạy nghịch momen	0 : Số cho sẵn 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE 5 : Truyền thông	0	□
d4-30	Giới hạn số tốc độ điều khiển momen chạy thuận	0.00 ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
d4-31	Giới hạn số tốc độ điều khiển momen chạy thuận	0.00 ~ Tần số lớn nhất	50.00Hz	□
d4-32	Thời gian tăng tốc momen	0.00s ~ 120.00s	0.10s	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
d4-33	Thời gian giảm tốc momen	0.00s ~ 120.00s	0.10s	□
Nhóm tham số điều khiển VF motor 2				
d5-00	Cài đặt đường cong V/F	0 : Tuyến tính 1 : Đặc tuyến giảm momen 2 : Đường cong V/F vuông 3 : Đặc tuyến giảm momen (bậc 1.2) 4 : Đặc tuyến giảm momen (bậc 1.4) 6 : Đặc tuyến giảm momen (bậc 1.6) 8 : Đặc tuyến giảm momen (bậc 1.8) 10 : Chế độ tách hoàn toàn VF 11 : Chế độ tách một nửa VF	0	□
d5-01	Bù momen	0 (Tự động bù momen) , 0.1% ~ 30.0%	Tùy vào model	□
d5-02	Tần số cắt khi bù momen	0.0% ~ 80.0% Tần số cắt thực tế = Tần số định mức motor * d5-02	30.00%	□
d5-03	Tần số V/F điểm 1	0.00Hz ~ d5-05	0.00Hz	□
d5-04	Điện áp V/F điểm 1	0.0% ~ 100.0%	0.00%	□
d5-05	Tần số V/F điểm 2	d5-03 ~ d5-07	0.00Hz	□
d5-06	Điện áp V/F điểm 2	0.0% ~ 100.0%	0.00%	□
d5-07	Tần số V/F điểm 3	d5-05 ~ Tần số lớn nhất	0.00Hz	□
d5-08	Điện áp V/F điểm 3	0.0% ~ 100.0%	0.00%	□
d5-09	Hệ số bù độ trượt V/F	0.0% ~ 200.0%	0.00%	□
d5-10	Độ lợi dao động	0 ~ 100	0	□
d5-12	Nguồn điện áp tách rời VF	0 : Số cho sẵn 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE Xung 5 : Lệnh đa cấp 6 : PLC đơn giản 7 : PID 8 : Truyền thông	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
		Chú ý : Đối ứng 100% điện áp định mức motor		
d5-13	Cài đặt điện áp tách rời VF	0V ~ Điện áp định mức motor	0V	□
d5-14	Thời gian tăng điện áp khi tách rời VF	0.0s ~ 1000.0s Chú ý : Thời gian biểu thị thay đổi 0V đến điện áp định mức motor	0.0s	□
d6 Nhóm tối ưu hóa điều khiển				
d6-00	Tần số tải sóng	0.5kHz ~ 15.0kHz	Tùy vào model	□
d6-01	Giới hạn tần số chuyển đổi DPWM	0.00Hz ~ 15.00Hz	12.00Hz	□
d6-02	Phương thức điều chỉnh PWM	0 : Điều khiển không đồng bộ 1 : Điều khiển đồng bộ	0	□
d6-03	Điều khiển tần số tải sóng theo nhiệt độ	0 : Không 1 : Có	1	□
d6-04	Theo mức độ PWM	0 : Vô hiệu 1 ~ 10 : Mức độ theo tần số sóng mang PWM	0	□
d6-05	Phương thức bù dải chết	0 : Không bù 1 : Phương thức bù 1 2 : Phương thức bù 2	1	□
d6-06	Lựa chọn phương thức vectơ	0 : Chế độ SVC 0 1 : Chế độ SVC 1	1	□
d6-07	Độ lợi phanh từ thông	0 ~ 150%	100%	□
d6-08	Độ lợi bù từ thông	0 ~ 200% (Mặc định 100%)	100%	□
d6-09	Tần số cắt bù từ thông	0.00Hz ~ 50.00Hz	5.00Hz	□
d6-10	Vòng dòng điện kích từ KP	0 ~ 500	200	□
d6-11	Vòng dòng điện momen KP	0 ~ 500	0	□
d6-12	Hệ số thời gian sóng dòng điện momen	0 ~ 31	0.028	□
d6-13	Bù dòng khi không tải	0.0% ~ 50.0%	10.00%	□
d6-14	Bù tần số cắt khi dòng không tải	0.00Hz ~ 20.00Hz	20.00Hz	□
d6-15	Độ lợi từ yếu	50% ~ 150%	100%	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
U0 Nhóm giám sát và điều khiển 0				
U0-00	Tần số vận hành	-	-	●
U0-01	Tần số cài đặt	-	-	●
U0-02	Điện áp DC bus	-	-	●
U0-03	Điện áp đầu ra	-	-	●
U0-04	Dòng điện đầu ra	-	-	●
U0-05	Công suất đầu ra	-	-	●
U0-06	Momen đầu ra	-	-	●
U0-07	Trạng thái đầu vào DI	-	-	●
U0-08	Trạng thái đầu ra DO	-	-	●
U0-09	Điện áp AI1	-	-	●
U0-10	Điện áp AI2	-	-	●
U0-11	Điện áp AI3	-	-	●
U0-12	Giá trị tính toán	-	-	●
U0-13	Giá trị độ dài	-	-	●
U0-14	Hiển thị tốc độ tải phụ	-	-	●
U0-15	Cài đặt PID	-	-	●
U0-16	Phản hồi PID	-	-	●
U0-17	Giai đoạn PLC	-	-	●
U0-18	Tần số xung đầu vào PULSE	-	-	●
U0-19	Tốc độ phản hồi	-	-	●
U0-20	Thời gian vận hành còn lại	-	-	●
U0-21	Điện áp trước thời gian sửa AI1	-	-	●
U0-22	Điện áp trước thời gian sửa AI2	-	-	●
U0-23	Điện áp trước thời gian sửa AI3	-	-	●
U0-24	Tốc độ đường truyền	-	-	●
U0-25	Thời gian bật nguồn hiện tại	-	-	●
U0-26	Thời gian vận hành hiện tại	-	-	●
U0-27	Cài đặt giá trị truyền thông	-	-	●

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
U0-28	Tốc độ phản hồi thực tế	-	-	●
U0-29	Hiện thị tần số chính X	-	-	●
U0-30	Hiện thị tần số phụ Y	-	-	●
U0-31	Tìm kiếm bất kỳ giá trị địa chỉ được lưu giữ trong bộ nhớ	-	-	●
U0-32	Vị trí trục quay động cơ đồng bộ	-	-	●
U0-33	Giá trị nhiệt độ động cơ	-	-	●
U0-34	Mục tiêu momen	-	-	●
U0-35	Vị trí resolver/transformer	-	-	●
U0-36	Nhân tố góc độ công suất	-	-	●
U0-37	Vị trí ABZ	-	-	●
U0-38	Điện áp mục tiêu tách rời VF	-	-	●
U0-39	Điện áp đầu ra tách rời VF	-	-	●
U0-40	Hiện thị trực quan đầu vào DI	-	-	●
U0-41	Hiện thị trực quan đầu ra DO	-	-	●
U0-42	Hiện thị trực quan trạng thái chức năng DI1	-	-	●
U0-43	Hiện thị trực quan trạng thái chức năng DI2	-	-	●
U0-44	Thông tin lỗi	-	-	●
U0-45	Tín hiệu máy tính Z	-	-	●
U0-46	Tần số cài đặt (%)	-	-	●
U0-47	Tần số vận hành (%)	-	-	●
U0-48	Trạng thái vận hành biến tần	-	-	●
U0-49	Giá trị truyền thông gửi đi điểm đối điểm	-	-	●
U0-50	Giá trị nhận về truyền thông điểm đối điểm	-	-	●
A0 Nhóm tham số hệ thống				
A0-00	Mật mã người dùng	0 ~ 65535	0	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
A0-01	Số sản phẩm	-	Tùy vào model	●
A0-02	Số phần mềm	-	Tùy vào model	●
A0-03	Dòng điện định mức	-	Tùy vào model	●
A0-04	Điện áp định mức	-	Tùy vào model	●
A0-07	Thuộc tính sửa đổi mã chức năng	0 : Có thể sửa 1 : Không thể sửa	0	□
A0-08	Lựa chọn hiển thị tham số đặc tính	Hàng đơn vị : Lựa chọn tham số người dùng quy định QUICK 0 : Không hiển thị 1 : Hiển thị Hàng chục : Lựa chọn tham số người dùng thay đổi QUICK 0 : Không hiển thị 1 : Hiển thị	0	□
A0-09	Tham số khởi tạo ban đầu	0 : Không thao tác 1 : Reset cài đặt xuất xưởng, không bao gồm tham số motor 2 : Reset cài đặt xuất xưởng, bao gồm cả tham số motor 3 : Bảo lưu 4 : Xóa hết thông tin lưu	0	□
A1 Nhóm tham số người dùng quy định				
A1-00	Tham số người dùng quy định 0	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-01	Tham số người dùng quy định 1	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-02	Tham số người dùng quy định 2	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-03	Tham số người dùng quy định 3	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-04	Tham số người dùng quy định 4	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-05	Tham số người dùng quy định 5	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
A1-06	Tham số người dùng quy định 6	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-07	Tham số người dùng quy định 7	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-08	Tham số người dùng quy định 8	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-09	Tham số người dùng quy định 9	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-10	Tham số người dùng quy định 10	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-11	Tham số người dùng quy định 11	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-12	Tham số người dùng quy định 12	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-13	Tham số người dùng quy định 13	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-14	Tham số người dùng quy định 14	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-15	Tham số người dùng quy định 15	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-16	Tham số người dùng quy định 16	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-17	Tham số người dùng quy định 17	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-18	Tham số người dùng quy định 18	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-19	Tham số người dùng quy định 19	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-20	Tham số người dùng quy định 20	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-21	Tham số người dùng quy định 21	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-22	Tham số người dùng quy định 22	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-23	Tham số người dùng quy định 23	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-24	Tham số người dùng quy định 24	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-25	Tham số người dùng quy định 25	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□

Mã hàm	Tên chức năng	Mô tả	Giá trị	Sửa đổi
A1-26	Tham số người dùng quy định 26	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-27	Tham số người dùng quy định 27	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-28	Tham số người dùng quy định 28	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-29	Tham số người dùng quy định 29	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-30	Tham số người dùng quy định 30	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□
A1-31	Tham số người dùng quy định 31	Tham số chức năng người dùng thấy rõ	uA0.00	□