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	
AUTO TUNING	F02.37	1: STATIC / در حالت زیر بار 2: DYNAMIC / دراین حالت شفت موتور باید آزاد باشد
فرکانس 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 موتور های آسنکرون روی 1 تنظیم گردد
کنترل مد گشتاور	F00.00	0: SENSORLESS VECTOR CONTROL 1: PG VECTOR CONTROL 2: V/F در حالت پیش فرض روی V/F می باشد
افزایش گشتاور (TORQUE BOOST)	F04.01	قابل تنظیم از 0 تا 30 درصد (وابسطه 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)
تعین محل فرمان START/STOP	F00.01	0: کی پد 1: ترمینال (پیش فرض پایه های FWD ← S1 و REV ← S2) 2: RS485
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

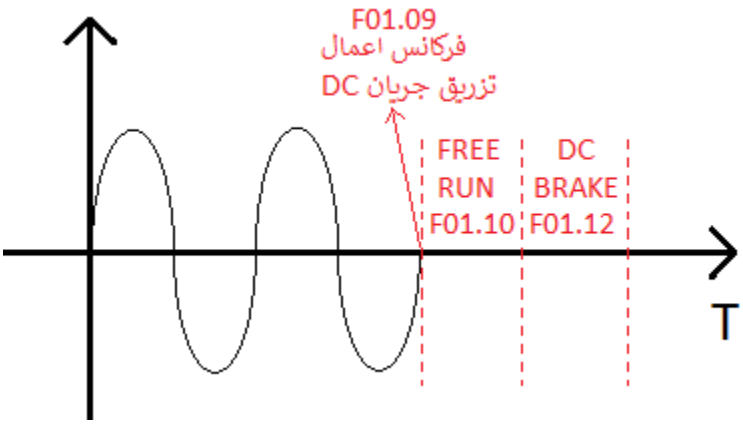
اعمال توقف به صورت تزریق جریان DC

این پارامتر برای قفل کردن شفت موتوردرمواقعی که موتور قادر به ایستادن نمی باشد به کار می رود. (معمولا در جرثقیل ها مورد استفاده قرار می گیرد)

F01.09 ➔ فرکانس شروع تزریق جریان DC به موتور

F01.10 ➔ مدت زمان انتظار جهت تزریق جریان DC به موتور

F01.11 ➔ مقدار تزریق جریان DC به موتور

F01.12 ➔ مدت زمان اعمال ترمز DC

نحوه عملکرد تزریق جریان DC