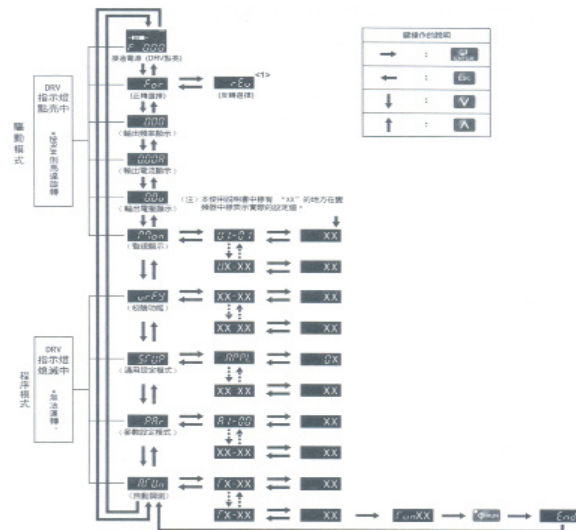


No.	名稱	功能
1	ESC 鍵	· 返回上一畫面。 · 將設定參數編號時需要變更的位元向左移。 · 如果長按不放，可以從任何畫面返回到頻率指令畫面。
2	RESET 鍵	· 設定參數的數值等時，將需要變更的位元向右移。 · 檢出故障時變為故障復歸鍵。
3	RUN 鍵	使變頻器運轉。
4	向上鍵	· 切換畫面。 · 變更(增大)參數編號和設定值。
5	向下鍵	· 切換畫面。 · 變更(減小)參數編號和設定值。
6	STOP 鍵	使運轉停止。
7	ENTER 鍵	· 確定各種模式、參數、設定值時按該鍵。 · 要進入下一畫面時使用。
8	LO/RE 選擇鍵	對用操作器運轉 (LOCAL) 和用外部指令運轉 (REMOTE) 進行切換時按該鍵。
9	RUN 指示燈	在變頻器運轉中點亮。
10	LO/RE 指示燈	選擇了來自操作器的運轉指令 (LOCAL) 時點亮。
11	ALM	LED 指示燈
12	FOUT	LED 指示燈
13	DRV	LED 指示燈
14	REV	LED 指示燈

◆ 操作器顯示功能的層次結構



<E> 僅在選擇 LOCAL 模式中時，可選擇 ←E> (反轉)。

A 環境設定

No.	名稱	設定範圍	出廠設定
A1-00	LCD 操作器顯示語言的選擇	0 ~ 7	1
A1-01	參數的訪問級	0 ~ 2	2
A1-02	控制模式選擇	0,1,2,3,5,6,7	2
A1-03	初始化	0, 1110, 2220, 3330, 5550	0
A1-04	密碼	0000 ~ 9999	0000
A1-05	密碼的設定		
A1-06	用途選擇	0: 通用 1: 給水泵 2: 傳送帶 3: 給氣、排氣用風機 4: AHU(HVAC) 風機 5: 空氣壓縮機 6: 捲揚機 (升降用) 7: 起重機 (平移)	0
A1-07	DriveworksEZ 功能選擇	0 ~ 2	0
A2-01 ~ A2-32	常用參數 1 ~ 常用參數 32	b1-01 ~ o2-08	取決於 A1-06
A2-33	常用參數自動登記功能	0, 1	取決於 A1-06

b 應用程式

No.	名稱	設定範圍	出廠設定
b1-01	頻率指令選擇 1	0 ~ 4	1
b1-02	運行指令選擇 1	0 ~ 3	1
b1-03	停止方法選擇	0 ~ 3	0
b1-04	禁止反轉選擇	0, 1	0
b1-05	不足最低輸出頻率 (E1-09) 的動作選擇	0 ~ 3	0
b1-06	順控輸入的兩次讀取選擇	0, 1	1
b1-07	運行指令切換後的運行選擇	0, 1	0
b1-08	程式模式的運轉指令選擇	0 ~ 2	0
b1-14	相序選擇	0, 1	0
b1-15	頻率指令選擇 2	0 ~ 4	0
b1-16	運行指令選擇 2	0 ~ 3	0
b1-17	電源 ON/OFF 時的運行選擇	0, 1	0
b2-01	零速度 (直流制動開始頻率)	0.0 ~ 10.0Hz	取決於 A1-02
b2-02	直流制動電流	0 ~ 100%	50%
b2-03	起動時直流制動時間	0.00 ~ 10.00s	0.00 s
b2-04	停止時直流制動時間	0.00 ~ 10.00s	取決於 A1-02
b2-08	磁通補償量	0 ~ 1000%	0%
b2-12	起動時短路制動時間	0.00 ~ 25.50s	0.00 s
b2-13	停止時短路制動時間	0.00 ~ 25.50s	0.50 s
b2-18	短路制動電流	0.0 ~ 200.0%	100.0%
b3-01	起動時速度搜尋選擇	0, 1	取決於 A1-02
b3-02	速度搜尋動作電流	0 ~ 200%	取決於 A1-02
b3-03	速度搜尋減速時間 (通用)	0.1 ~ 10.0s	2.0 s
b3-04	速度搜尋中的 V/f 電流檢出形	10 ~ 100%	取決於 o2-04
b3-05	速度搜尋等待時間 (通用)	0.0 ~ 100.0s	0.2 s
b3-06	速度搜尋中的輸出電流 I (速度推定形)	0.0 ~ 2.0	取決於 o2-04
b3-10	速度搜尋檢出補償增益 (速度推定形)	1.00 ~ 1.20	1.05
b3-14	旋轉方向搜尋選擇	0, 1	取決於 A1-02
b3-17	速度搜尋重試動作電流值	0 ~ 200%	150%
b3-18	速度搜尋重試動作檢出時間	0.00 ~ 1.00s	0.10 s

b3-19	速度搜尋重試次數	0 ~ 10	3
b3-24	速度搜尋方式選擇	0, 1	0
b3-25	速度搜尋重試間隔時間	0.0 ~ 30.0s	0.5 s
b4-01	定時功能 ON 側延遲時間	0.0 ~ 3000.0s	0.0 s
b4-02	定時功能 OFF 側延遲時間	0.0 ~ 3000.0s	0.0 s
b5-01	PID 控制的選擇	0 ~ 4	0
b5-02	比例增益 (P)	0.00 ~ 25.00	1.00
b5-03	積分時間 (I)	0.0 ~ 360.0s	1.0 s
b5-04	積分時間 (I) 的上限值	0.0 ~ 100.0%	100.0%
b5-05	微分時間 (D)	0.00 ~ 10.00s	0.00 s
b5-06	PID 的上限值	0.0 ~ 100.0%	100.0%
b5-07	PID 偏置調整	-100.0 ~ 100.0%	0.0%
b5-08	PID 的一次延遲時間參數	0.00 ~ 10.00s	0.00 s
b5-09	PID 輸出的特性選擇	0, 1	0
b5-10	PID 輸出增益	0.00 ~ 25.00	1.00
b5-11	PID 輸出的反轉選擇	0, 1	0
b5-12	PID 回饋故障檢出選擇	0 ~ 5	0
b5-13	PID 回饋喪失檢出值	0 ~ 100%	0%
b5-14	PID 回饋喪失檢出時間	0.0 ~ 25.5s	1.0 s
b5-15	PID 暫停功能動作值	0.0 ~ 400.0Hz	0.0 Hz
b5-16	PID 暫停動作延遲時間	0.0 ~ 25.5s	0.0 s
b5-17	PID 指令用加減速時間	0.0 ~ 6000.0s	0.0 s
b5-18	PID 目標值選擇	0, 1	0
b5-19	PID 目標值	0.00 ~ 100.00%	0.00%
b5-20	PID 目標值單位	0 ~ 3	1
b5-34	PID 輸出下限值	-100.0 ~ 100.0%	0.0%
b5-35	PID 輸入限制值	0.0 ~ 1000.0%	1000.0%
b5-36	PID 回饋超值檢出值	0 ~ 100%	100%
b5-37	PID 回饋超值檢出時間	0.0 ~ 25.5s	1.0 s
b5-38	PID 目標值設定 / 顯示的任意顯示設定	1 ~ 60000	取決於 b5-20
b5-39	PID 目標值設定 / 顯示的小數點後的位元數	0 ~ 3	取決於 b5-20
b5-40	PID 時的頻率指令顯示選擇	0, 1	0
b6-01	起動時的 DWELL 頻率	0.0 ~ 400.0Hz	0.0 Hz
b6-02	起動時的 DWELL 時間	0.0 ~ 10.0s	0.0 s
b6-03	停止時的 DWELL 頻率	0.0 ~ 400.0Hz	0.0 Hz
b6-04	停止時的 DWELL 時間	0.0 ~ 10.0s	0.0 s
b7-01	DROOP (下垂) 控制增益	0.0 ~ 100.0%	0.0%
b7-02	DROOP 控制的濾波時間參數	0.03 ~ 2.00s	0.05 s
b7-03	DROOP 控制的極限選擇	0, 1	1
b8-01	節能模式選擇	0, 1	取決於 A1-02
b8-02	節能控制增益	0.0 ~ 10.0	取決於 A1-02
b8-03	節能控制濾波時間參數	0.00 ~ 10.00s	取決於 A1-02, o2-04
b8-04	節能係數	0.00 ~ 655.00	取決於 C6-01, E2-11, o2-04
b8-05	電能檢出濾波時間參數	0 ~ 2000ms	20 ms
b8-06	探索運行電壓極限	0 ~ 100%	0%
b9-01	零伺服增益	0 ~ 100	5
b9-02	零伺服結束幅度	0 ~ 16383	10

C 調諧

No.	名稱	設定範圍	出廠設定
-----	----	------	------

C1-01	加速時間 1	0.0 ~ 6000.0s	10.0 s
C1-02	減速時間 1		
C1-03	加速時間 2		
C1-04	減速時間 2		
C1-05	加速時間 3(第 2 馬達用加速時間 1)		
C1-06	減速時間 3(第 2 馬達用減速時間 1)		
C1-07	加速時間 4(第 2 馬達用加速時間 2)		
C1-08	減速時間 4(第 2 馬達用減速時間 2)		
C1-09	緊急停止時間		
C1-10	加減速時間的單位	0 + 1	1
C1-11	加減速時間的切換頻率	0.0 ~ 400.0Hz	0.0 Hz
C2-01	加速開始時的 S 字特性時間	0.00 ~ 10.00s	取決於 A1-02
C2-02	加速結束時的 S 字特性時間		0.20 s
C2-03	減速開始時的 S 字特性時間		
C2-04	減速結束時的 S 字特性時間		0.00 s
C3-01	滑差補償增益	0.0 ~ 2.5	取決於 A1-02
C3-02	滑差補償一次延遲時間參數	0 ~ 10000ms	取決於 A1-02
C3-03	滑差補償極限	0 ~ 250%	200%
C3-04	再生動作時的滑差補償選擇	0 ~ 2	0
C3-05	輸出電壓限制動作選擇	0 + 1	0
C3-21	馬達 2 的滑差補償增益	0.0 ~ 2.5	取決於 E3-01
C3-22	馬達 2 的滑差補償一次延遲時間參數	0 ~ 10000ms	取決於 A1-02
C3-23	馬達 2 的滑差補償極限	0 ~ 250%	200%
C3-24	馬達 2 的再生動作中的滑差補償選擇	0 ~ 2	0
C4-01	轉矩補償(轉矩提升)增益	0.00 ~ 2.50	取決於 A1-02
C4-02	轉矩補償的一次延遲時間參數	0 ~ 60000ms	%
C4-03	起動轉矩量(正轉用)	0.0 ~ 200.0%	0.0%
C4-04	起動轉矩量(反轉用)	-200.0 ~ 0.0%	0.0%
C4-05	起動轉矩時間參數	0 ~ 200ms	10 ms
C4-06	轉矩補償的一次延遲時間參數 2	0 ~ 10000ms	150 ms
C4-07	馬達 2 的轉矩補償(轉矩提升)增益	0.00 ~ 2.50	1.00
C5-01	速度控制(ASR)的比例增益 1(P)	0.00 ~ 300.00	取決於 A1-02
C5-02	速度控制(ASR)的積分時間 1(I)	0.000 ~ 10.000s	取決於 A1-02
C5-03	速度控制(ASR)的比例增益 2(P)	0.00 ~ 300.00	取決於 A1-02
C5-04	速度控制(ASR)的積分時間 2(I)	0.000 ~ 10.000s	取決於 A1-02
C5-05	速度控制(ASR)極限	0.0 ~ 20.0%	5.0%
C5-06	速度控制(ASR)的一次延遲時間參數	0.000 ~ 0.500s	取決於 A1-02
C5-07	速度控制(ASR)增益的切換頻率	0.0 ~ 400.0Hz	0.0 Hz
C5-08	速度控制(ASR)的積分極限	0 ~ 400%	400%
C5-12	加減速中的積分動作選擇	0 + 1	0
C5-17	馬達慣性	0.0001 ~ 600.00kgm2	取決於 o2-04, C6-01, E5-01
C5-18	負載慣性比	0.0 ~ 6000.0	1.0

C5-21	馬達 2 的速度控制(ASR)的比例增益 1(P)	0.00 ~ 300.00	取決於 E3-01
C5-22	馬達 2 的速度控制(ASR)的積分時間 1(I)	0.000 ~ 10.000s	取決於 E3-01
C5-23	馬達 2 的速度控制(ASR)的比例增益 2(P)	0.00 ~ 300.00	取決於 E3-01
C5-24	馬達 2 的速度控制(ASR)的積分時間 2(I)	0.000 ~ 10.000s	取決於 E3-01
C5-25	馬達 2 的速度控制(ASR)極限	0.0 ~ 20.0%	5.0%
C5-26	馬達 2 的速度控制(ASR)的一次延遲時間參數	0.000 ~ 0.500s	0.004s
C5-27	馬達 2 的速度控制(ASR)增益切換頻率	0.0 ~ 400.0 Hz	0.0 Hz
C5-28	馬達 2 的速度控制(ASR)積分極限	0 ~ 400%	400%
C5-32	馬達 2 的加減速中的積分動作選擇	0 + 1	0
C5-37	馬達 2 的單機慣量	0.0001 ~ 600.00 kgm2	取決於 o2-04, C6-01
C5-38	馬達 2 的負載慣量比	0.0 ~ 6000.0	1.0
C6-01	ND/HD 選擇	0 + 1	0
C6-02	載波頻率選擇	1 ~ F	取決於 A1-02, o2-04。另外，變更 C6-01 時，出廠設定將自動變化。
C6-03	載波頻率上限	1.0kHz ~ 15.0kHz	取決於 C6-02
C6-04	載波頻率下限	1.0kHz ~ 15.0kHz	
C6-05	載波頻率比例增益	0 ~ 99	
C6-09	自學習中的載波選擇(旋轉形)	0 + 1	0

#### d 指令

No.	名稱	設定範圍	出廠設定
d1-01 ~ d1-16	頻率指令 1 ~ 16	0.00 ~ 400.00Hz	0.00 Hz
d1-17	寸動頻率指令	0.00 ~ 400.00Hz	6.00 Hz
d2-01	頻率指令上限值	0.0 ~ 110.0%	100.0%
d2-02	頻率指令下限值	0.0 ~ 110.0%	0.0%
d2-03	主速指令下限值	0.0 ~ 110.0%	0.0%
d3-01	跳躍頻率 1	0.0 ~ 400.0Hz	0.0 Hz
d3-02	跳躍頻率 2		0.0 Hz
d3-03	跳躍頻率 3		0.0 Hz
d3-04	跳躍頻率幅度	0.0 ~ 20.0Hz	1.0 Hz
d4-01	頻率指令保持功能選擇	0 + 1	0
d4-03	頻率指令偏置步長量(UP2/DOWN2)	0.00 ~ 99.99Hz	0.00 Hz
d4-04	頻率指令加減速率選擇(UP2/DOWN2)	0 + 1	0
d4-05	頻率指令偏置動作模式選擇(UP2/DOWN2)	0 + 1	0
d4-06	頻率指令偏置值(UP2/DOWN2)	-99.9 ~ 100.0%	0.0%
d4-07	類比頻率指令變化值(UP2/DOWN2)	0.1 ~ 100.0%	1.0%
d4-08	頻率指令偏置上限值(UP2/DOWN2)	0.0 ~ 100.0%	0.0%
d4-09	頻率指令偏置下限值(UP2/DOWN2)	-99.9 ~ 0.0%	0.0%
d4-10	UP/DOWN 下限選擇	0 + 1	0
d5-01	轉矩控制選擇	0 + 1	0
d5-02	轉矩指令的延遲時間	0 ~ 1000ms	0 ms
d5-03	速度極限選擇	1 + 2	1
d5-04	速度極限	-120 ~ 120%	0%
d5-05	速度極限偏置	0 ~ 120%	10%
d5-06	速度 / 轉矩控制切換保持時間	0 ~ 1000ms	0 ms
d5-08	速度優先迴路動作選擇	0 + 1	1
d6-01	弱激磁值	0 ~ 100%	80%
d6-02	激磁頻率	0.0 ~ 400.0Hz	0.0 Hz

d6-03	激磁增強功能選擇	0 + 1	0
d6-06	激磁增強極限值	100 ~ 400%	400%
d7-01	偏置頻率 1	-100.0 ~ 100.0%	0.0%
d7-02	偏置頻率 2	-100.0 ~ 100.0%	0.0%
d7-03	偏置頻率 3	-100.0 ~ 100.0%	0.0%

#### E 電機參數

No.	名稱	設定範圍	出廠設定
E1-01	輸入電壓設定	155 ~ 255V	200 V
E1-03	V/f 曲線選擇	0 ~ F	F (任意 V/f 曲線)
E1-04	最高輸出頻率	40.0 ~ 400.0Hz	1. 如果變更 A1-02(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。表中為無 PG V/f 控制的出廠設定。 2. 使用 PM 電機時，根據 E5-01(電機代碼選擇：PM 用)設定的不同，出廠設定會有所不同。
E1-05	最大電壓	0.0 ~ 255.0V	1. 如果變更 A1-02(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。表中為無 PG V/f 控制的出廠設定。 2. 為 200V 級變頻器的值。400V 級時，為該值的 2 倍。
E1-06	基本頻率	0.0 ~ E1-04 設定值	1. 如果變更 A1-02(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。表中為無 PG V/f 控制的出廠設定。 2. 使用 PM 電機時，根據 E5-01(電機代碼選擇：PM 用)設定的不同，出廠設定會有所不同。
E1-07	中間輸出頻率	0.0 ~ E1-04 設定值	1. 如果變更 A1-02(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。表中為無 PG V/f 控制的出廠設定。
E1-08	中間輸出頻率電壓	0.0 ~ 255.0V	1. 如果變更 A1-02(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。表中為無 PG V/f 控制的出廠設定。 2. 為 200V 級變頻器的值。400V 級時，為該值的 2 倍。
E1-09	最低輸出頻率	0.0 ~ E1-04 設定值	1. 如果變更 A1-02(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。表中為無 PG V/f 控制的出廠設定。 2. 使用 PM 電機時，根據 E5-01(電機代碼選擇：PM 用)設定的不同，出廠設定會有所不同。
E1-10	最低輸出頻率電壓	0.0 ~ 255.0V	1. 如果變更 A1-02(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。表中為無 PG V/f 控制的出廠設定。 2. 為 200V 級變頻器的值。400V 級時，為該值的 2 倍。
E1-11	中間輸出頻率 2	0.0 ~ E1-04 設定值	0.0 Hz
E1-12	中間輸出頻率電壓 2	0.0 ~ 255.0V	0.0 V
E1-13	基本電壓	0.0 ~ 255.0V	0.0 V
E2-01	電機額定電流	變頻器額定電流的 10 ~ 200%	取決於 o2-04, C6-01
E2-02	電機額定滑差	0.00 ~ 20.00Hz	取決於 o2-04, C6-01
E2-03	電機的空載電流	0 ~ [E2-01] (不含 E2-01)	取決於 o2-04, C6-01
E2-04	電機極數	2 ~ 48	4
E2-05	電機線間電阻	0.0000 ~ 65.000Ω	取決於 o2-04, C6-01
E2-06	電機漏電感	0.0 ~ 40.0%	取決於 o2-04, C6-01
E2-07	電機鐵芯飽和係數 1	[E2-07] ~ 0.50	0.50
E2-08	電機鐵芯飽和係數 2	[E2-07] ~ 0.75	0.75
E2-09	電機的機械損失	0.0 ~ 10.0%	0.0%
E2-10	電機鐵損	0 ~ 65535W	取決於 o2-04, C6-01
E2-11	電機額定容量	0.00 ~ 650.00 kW	取決於 o2-04
E3-01	電機 2 的控制模式選擇	0 ~ 3	0
E3-04	電機 2 的最高輸出頻率	40.0 ~ 400.0Hz	如果變更 E3-01(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。

E3-05	電機 2 的最大電壓	0.0 ~ 255.0	1. 為 200V 級變頻器的值。400V 級時，為該值的 2 倍。 2. 如果變更 E3-01(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。
E3-06	電機 2 的基本頻率	0.0 ~ E3-04 的設定值	如果變更 E3-01(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。
E3-07	電機 2 的中間輸出頻率	0.0 ~ E3-04 的設定值	如果變更 E3-01(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。
E3-08	電機 2 的中間輸出頻率電壓	0.0 ~ 255.0	1. 為 200V 級變頻器的值。400V 級時，為該值的 2 倍。 2. 如果變更 E3-01(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。
E3-09	電機 2 的最低輸出頻率	0.0 ~ E3-04 的設定值	如果變更 E3-01(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。
E3-10	電機 2 的最低輸出頻率電壓	0.0 ~ 255.0	1. 為 200V 級變頻器的值。400V 級時，為該值的 2 倍。 2. 如果變更 E3-01(控制模式的選擇)，出廠設定值也將隨之變化。
E3-11	電機 2 的中間輸出頻率 2	0.0 ~ E3-04 的設定值	0.0 Hz
E3-12	電機 2 的中間輸出頻率電壓 2	0.0 ~ 255.0	0.0 V
E3-13	電機 2 的基本電壓	0.0 ~ 255.0	0.0 V
E4-01	電機 2 的額定電流	變頻器額定電流的 10 ~ 200%	取決於 o2-04, C6-01
E4-02	電機 2 的額定滑差	0.00 ~ 20.00Hz	取決於 o2-04, C6-01
E4-03	電機 2 的空載電流	0 ~ [E4-01]	取決於 o2-04, C6-01
E4-04	電機 2 極數	2 ~ 48	4
E4-05	電機 2 的線間電阻	0 . 0 0 0 ~ 65.000Ω	取決於 o2-04 和 C6-01
E4-06	電機 2 的漏電感	0.0 ~ 40.0%	取決於 o2-04 和 C6-01
E4-07	電機 2 的鐵芯飽和係數 1	0.00 ~ 0.50	0.50
E4-08	電機 2 的鐵芯飽和係數 2	[E4-07] ~ 0.75	0.75
E4-09	電機 2 的機械損失	0.00 ~ 10.0%	0.0%
E4-10	電機 2 的鐵損	0 ~ 65535W	取決於 o2-04, C6-01
E4-11	電機 2 的額定容量	0.00 ~ 650.00 kW	取決於 o2-04
E5-01	電機代碼的選擇 (PM 用)	0000 ~ FFFF	取決於 A1-02, o2-04, C6-01
E5-02	電機的額定容量 (PM 用)	0 . 1 0 ~ 650.00kW	取決於 E5-01
E5-03	電機的額定電流 (PM 用)	變頻器額定電流的 10 ~ 200%	取決於 E5-01
E5-04	電機極數 (PM 用)	2 ~ 48	取決於 E5-01
E5-05	電機的電樞電阻 (PM 用)	0 . 0 0 0 ~ 65.000Ω	取決於 E5-01
E5-06	電機的 d 軸電感 (PM 用)	0 . 0 0 0 ~ 300.00mH	取決於 E5-01
E5-07	電機的 q 軸電感 (PM 用)	0 . 0 0 0 ~ 600.00mH	取決於 E5-01
E5-09	電機感應電壓參數 1 (PM 用)	0 . 0 ~ 2000.0mV/(rad/s)	取決於 E5-01
E5-11	PG 的原點脈衝補償量 (PM 用)	-180.0 ~ 180.0 度	0.0 度
E5-24	電機感應電壓參數 2 (PM 用)	0 . 0 ~ 6500.0mV/min-1	取決於 E5-01

#### F 選購卡

No.	名稱	設定範圍	出廠設定
F1-01	PG1 的參數	0 ~ 6000ppr	600

F1-02	PGo (PG 斷線) 檢出時的動作選擇	0 ~ 4	1
F1-03	發生 oS (過速) 時的動作選擇	0 ~ 3	1
F1-04	dEv (速度偏差過大) 檢出時的動作選擇	0 ~ 3	3
F1-05	PG1 的旋轉方向設定	0, 1	取決於 A1-02
F1-06	PG1 的輸出分類	1 ~ 132 (1 ~ )	
F1-08	oS (過速) 檢出值	0 ~ 120%	115%
F1-09	oS (過速) 檢出時間	0.0 ~ 2.0	取決於 A1-02
F1-10	dEv (速度偏差過大) 檢出值	0 ~ 50%	10%
F1-11	dEv (速度偏差過大) 檢出時間	0.0 ~ 10.0s	0.5 s
F1-12	PG1 的齒數 1	0 ~ 1000	0
F1-13	PG1 的齒數 2	0 ~ 1000	0
F1-14	PGo (PG 斷線) 檢出時間	0.0 ~ 10.0s	2.0 s
F1-18	PG1 的 dv3(反轉檢出) 檢出時間	0 ~ 10	10
F1-19	PG1 的 dv4(防止反轉檢出) 檢出選擇	0 ~ 5000	128
F1-20	PG1 的硬體斷線檢出選擇	0, 1	1
F1-21	PG1 的選配模組功能選擇	0, 1	0
F1-30	馬達 2 的輸入介面選擇	0, 1	1
F1-31	PG2 的參數	0 ~ 60000 ppr	600ppr
F1-32	PG2 的旋轉方向設定	0, 1	0
F1-33	PG2 的齒輪齒數 1	0 ~ 1000	0
F1-34	PG2 的齒輪齒數 2	0 ~ 1000	0
F1-35	PG2 的輸出分類	1 ~ 132(1 ~ )	1
F1-36	PG2 的硬體斷線檢出選擇	0, 1	1
F1-37	PG2 的選配模組功能選擇	0, 1	0
F2-01	類比輸入選配模組的動作選擇	0, 1	0
F2-02	類比輸入選配模組的增益	-999.9 ~ 999.9%	100.0%
F2-03	類比輸入選配模組的偏置	-999.9 ~ 999.9%	0.0%
F3-01	數位輸入選配模組的輸入選擇	0 ~ 7	0
F3-03	DI-A3 資料長度選擇	0 ~ 2	2
F4-01	端子 V1 監視選擇	000 ~ 999	102
F4-02	端子 V1 監視增益	-999.9 ~ 999.9%	100.0%
F4-03	端子 V2 監視選擇	000 ~ 999	103
F4-04	端子 V2 監視增益	-999.9 ~ 999.9%	50.0%
F4-05	端子 V1 監視偏置	-999.9 ~ 999.9%	0.0%
F4-06	端子 V2 監視偏置	-999.9 ~ 999.9%	0.0%
F4-07	端子 V1 的信號電平選擇	0, 1	0
F4-08	端子 V2 的信號電平選擇	0, 1	0
F5-01	端子 M1-M2 輸出選擇	0 ~ 192	0: 運行中
F5-02	端子 M3-M4 輸出選擇	0 ~ 192	1: 零速
F5-03	端子 P1-PC 輸出選擇	0 ~ 192	2: 頻率 (速度) 一致
F5-04	端子 P2-PC 輸出選擇	0 ~ 192	4: 頻率 (FOUT) 檢出 1
F5-05	端子 P3-PC 輸出選擇	0 ~ 192	6: 變頻器運行準備完畢
F5-06	端子 P4-PC 輸出選擇	0 ~ 192	37: 頻率輸出中
F5-07	端子 P5-PC 輸出選擇	0 ~ 192	F: 未使用
F5-08	端子 P6-PC 輸出選擇	0 ~ 192	F: 未使用
F5-09	DO-A3 輸出模式選擇	0 ~ 2	0
F6-01	bUS(選配模組通信故障) 檢出時的動作選擇	0 ~ 3	1

F6-02	EF0(來自通信選配模組的外部故障輸入) 的檢出條件	0, 1	0
F6-03	EF0(來自通信選配模組的外部故障輸入) 檢出時的動作選擇	0 ~ 3	1
F6-06	來自通信選配模組的轉矩指令 / 轉矩極限選擇	0, 1	0
F6-07	NetRef/ComRef 選擇功能	0, 1	0
F6-08	通信參數恢復	0, 1	0

#### H 端子功能選擇

No.	名稱	設定範圍	出廠設定
H1-01	端子 S1 的功能選擇	1 ~ 9F	40(F): 正轉運行指令 (2 線制順控)
H1-02	端子 S2 的功能選擇	1 ~ 9F	41(F): 反轉運行指令 (2 線制順控)
H1-03	端子 S3 的功能選擇	0 ~ 9F	24: 外部故障 (可設定為任意)
H1-04	端子 S4 的功能選擇	0 ~ 9F	14: 故障復位元 (ON 時復位)
H1-05	端子 S5 的功能選擇	0 ~ 9F	3(0): 多段速指令 1
H1-06	端子 S6 的功能選擇	0 ~ 9F	4(3): 多段速指令 2
H1-07	端子 S7 的功能選擇	0 ~ 9F	6(4): 寸動 (JOG) 頻率選擇 (優先於多段速指令)
H1-08	端子 S8 的功能選擇	0 ~ 9F	8: 外部基極封鎖指令
H2-01	端子 M1-M2 的功能選擇 (接點)	0 ~ 192	0: 運行中
H2-02	端子 P1-PC 的功能選擇 (開路集電極)	0 ~ 192	1: 零速
H2-03	端子 P2-PC 的功能選擇 (開路集電極)	0 ~ 192	2: 頻率 (速度) 一致 1
H2-06	累計電能脈衝輸出單位選擇	0: 單位 0.1 kWh 為單位 1: 單位 1 kWh 為單位 2: 單位 10 kWh 為單位 3: 單位 100 kWh 為單位 4: 單位 1000 kWh 為單位	0
H3-01	端子 A1 信號單位選擇	0 ~ 1	0
H3-02	端子 A1 功能選擇	0 ~ 31	0
H3-03	端子 A1 輸入增益	-999.9 ~ 999.9%	100.0%
H3-04	端子 A1 輸入偏置	-999.9 ~ 999.9%	0.0%
H3-05	端子 A3 信號電平選擇	0, 1	0
H3-06	端子 A3 功能選擇	0 ~ 31	2
H3-07	端子 A3 輸入增益	-999.9 ~ 999.9%	100.0%
H3-08	端子 A3 輸入偏置	-999.9 ~ 999.9%	0.0%
H3-09	端子 A2 信號電平選擇	0 ~ 3	2
H3-10	端子 A2 功能選擇	0 ~ 31	0
H3-11	端子 A2 輸入增益	-999.9 ~ 999.9%	100.0%
H3-12	端子 A2 輸入偏置	-999.9 ~ 999.9%	0.0%
H3-13	類比輸入的濾波時間參數	0.00 ~ 2.00s	0.03 s
H3-14	類比輸入端子有效 / 無效選擇	1 ~ 7	7
H3-16	端子 A1 偏壓	-500 ~ 500	0
H3-17	端子 A2 偏壓	-500 ~ 500	0
H3-18	端子 A3 偏壓	-500 ~ 500	0
H4-01	端子 FM 監視選擇	000 ~ 999	102
H4-02	端子 FM 監視增益	-999.9 ~ 999.9%	100.0%
H4-03	端子 FM 監視偏壓	-999.9 ~ 999.9%	0.0%
H4-04	端子 AM 監視選擇	000 ~ 999	103
H4-05	端子 AM 監視增益	-999.9 ~ 999.9%	50.0%
H4-06	端子 AM 監視偏壓	-999.9 ~ 999.9%	0.0%
H4-07	端子 FM 信號准位元選擇	0, 1	0
H4-08	端子 AM 信號准位元選擇	0, 1	0



H6-01	脈衝序列輸入功能選擇	0 ~ 3	0
H6-02	脈衝序列輸入比例	1000 ~ 32000Hz	1440 Hz
H6-03	脈衝序列輸入增益	0.0 ~ 1000.0%	100.0%
H6-04	脈衝序列輸入偏置	-100.0 ~ 100.0%	0.0%
H6-05	脈衝序列輸入濾波時間	0.00 ~ 2.00s	0.10 s
H6-06	脈衝序列監視選擇	000, 031, 101, 102, 105, 116, 501, 502, 701 ~ 711, 801 ~ 809	102
H6-07	脈衝序列監視比例	0 ~ 32000Hz	1440 Hz
H6-08	脈衝序列輸入最低頻率	0.1 ~ 1000.0Hz	0.5Hz

L 保護功能

No.	名稱	設定範圍	出廠設定
L1-01	馬達保護功能選擇	0 ~ 6	取決於 A1-02
L1-02	馬達保護動作時間	0.1 ~ 5.0min	1.0 min
L1-03	馬達過熱時的警報動作選擇 (PTC 輸入)	0 ~ 3	3
L1-04	馬達過熱動作選擇 (PTC 輸入)	0 ~ 2	1
L1-05	馬達溫度輸入濾波時間參數 (PTC 輸入)	0.00 ~ 10.00s	0.20 s
L1-13	電子熱繼電器繼續選擇	0: 電子熱繼電器不繼續 1: 電子熱繼電器繼續	1
L1-15	馬達 1 的溫度係數電阻選擇 (NTC)	0 ~ 1	0
L1-16	馬達 1 的過熱溫度	50 ~ 200°C	120
L1-17	選擇馬達 2 的溫度係數電阻功能有效或無效	0 ~ 1	0
L1-18	馬達 2 的過熱溫度	50 ~ 200°C	123
L1-19	溫度係數電阻斷線時 (THo) 的動作選擇	0 ~ 3	3
L1-20	馬達過熱 (oH5) 發生時的動作選擇	0 ~ 3	1
L2-01	暫態停電動作選擇	0 ~ 5	0
L2-02	暫態停電補償時間	0.0 ~ 25.5s	取決於 o2-04, C6-01
L2-03	最小基極遮斷 (bb) 時間	0.1 ~ 5.0s	取決於 o2-04, C6-01
L2-04	電壓恢復時間	0.0 ~ 5.0s	取決於 o2-04, C6-01
L2-05	Uv (主回路低電壓) 檢出值	150 ~ 210 V	取決於 A1-02, E1-01, C6-01, o2-04
L2-06	KEB 減速時間	0.00 ~ 6000.0s	0.00 s
L2-07	瞬間停電恢復後的加速時間	0.00 ~ 6000.0s	0.00 s
L2-08	KEB 開始時頻率下降增益	0 ~ 300%	100%
L2-10	KEB 檢出時間	0 ~ 2000ms	50ms
L2-11	KEB 時目標主回路電壓	150 ~ 400 V	取決於 E1-01
L2-29	KEB 方式選擇	0 ~ 3	0
L3-01	加速中防止失速功能選擇	0 ~ 2	1
L3-02	加速中防止失速值	0 ~ 150%	上限值和出廠設定取決於 C6-01 (ND/HD 選擇)、L8-38 (載波頻率降低選擇)。
L3-03	加速中防止失速極限	0 ~ 100%	50%
L3-04	減速中防止失速功能選擇	0 ~ 5	1
L3-05	運行中防止失速功能選擇	0 ~ 2	1
L3-06	運行中防止失速值	30 ~ 150	上限值和出廠設定取決於 C6-01 (ND/HD 選擇)、L8-38 (載波頻率降低選擇)。
L3-11	過電壓抑制功能選擇	0: 無效 1: 有效	0
L3-17	過電壓抑制及減速失速時目標主回路電壓	150 ~ 400 V	370 V
L3-20	主回路電壓調整增益	0.00 ~ 5.00	取決於 A1-02
L3-21	加減速率計算增益	0.10 ~ 10.00	取決於 A1-02

L3-22	加速失速中的減速時間	0.00 ~ 6000.0s	0.0 s
L3-23	運行中防止失速動作值的自動降低功能選擇	0: 無效 1: 有效	0
L3-24	慣性換算的馬達加速時間	0.001 ~ 10.000s	取決於 o2-04、C6-01、E2-11、E5-01
L3-25	負載慣性比	1.0 ~ 1000.0	1.0
L3-26	外置主迴路電容器容量	0 ~ 65000 μF	0 μF
L3-27	失速防止檢出時間	0 ~ 5000ms	50ms
L4-01	頻率檢出值	0.0 ~ 400.0Hz	取決於 A1-02
L4-02	頻率檢出幅度	0.0 ~ 20.0Hz	取決於 A1-02
L4-03	頻率檢出值 (+/-)	-400.0 ~ 400.0Hz	取決於 A1-02
L4-04	頻率檢出幅度 (+/- 單側檢出)	0.0 ~ 20.0Hz	取決於 A1-02
L4-05	頻率指令喪失時的動作選擇	0: 停止 1: 根據 L4-06 的設定繼續運行	0
L4-06	頻率指令喪失時的頻率指令	0.0 ~ 100.0%	80.0%
L4-07	頻率檢出條件	0: 基極遮斷中 (bb 中) 不檢出 (bb 中為 OFF) 1: 常時檢出	0
L5-01	故障重試次數	0 ~ 10 次	0 次
L5-02	故障重試時的故障接點動作選擇	0: 不輸出 1: 輸出	0
L5-04	故障重試間隔定時	0.5 ~ 600.0 s	10.0 s
L5-05	故障重試動作選擇	0: 對重試成功的次數計數 1: 對重試失敗次數計數	0
L6-01	過轉矩 / 轉矩不足檢出動作選擇 1	0: 過轉矩 / 轉矩不足檢出無效 1: 僅速度一致時過轉矩檢出 / 檢出後仍繼續運行 (警告) 2: 運行中常時檢出過轉矩 / 檢出後仍繼續運行 (警告) 3: 僅檢出速度一致時的過轉矩 / 檢出時切斷輸出 (保護動作) 4: 運行中常時檢出過轉矩 / 檢出時切斷輸出 (保護動作) 5: 僅檢出速度一致時的轉矩不足 / 檢出後仍繼續運行 (警告) 6: 運行中常時檢出轉矩不足 / 檢出後仍繼續運行 (警告) 7: 僅檢出速度一致時的轉矩不足 / 檢出後切斷輸出 (保護動作) 8: 運行中常時檢出轉矩不足 / 檢出時切斷輸出 (保護動作)	0
L6-02	過轉矩 / 轉矩不足檢出值 1	0 ~ 300%	150%
L6-03	過轉矩 / 轉矩不足檢出時間 1	0.0 ~ 10.0s	0.1 s
L6-04	過轉矩 / 轉矩不足檢出動作選擇 2	(和 L6-01 的設定範圍相同)	0
L6-05	過轉矩 / 轉矩不足檢出值 2	0 ~ 300%	150%
L6-06	過轉矩 / 轉矩不足檢出時間 2	0.0 ~ 10.0s	0.1 s
L6-08	機械老化檢出動作選擇	0 ~ 8	0
L6-09	機械老化檢出速度值	-110.0 ~ 110.0%	110%
L6-10	機械老化檢出時間	0.0 ~ 10.0 s	0.1 sec
L6-11	機械老化檢出開始時間	0 ~ 65535(Hex)	0(Hex)
L7-01	正轉側電動狀態轉矩限制	0 ~ 300%	200%
L7-02	反轉側電動狀態轉矩限制	0 ~ 300%	200%

L7-03	正轉側再生狀態轉矩限制	0 ~ 300%	200%
L7-04	反轉側再生狀態轉矩限制	0 ~ 300%	200%
L7-06	轉矩限制的積分時間參數	5 ~ 10000 ms	200 ms
L7-07	加減速中的轉矩極限的控制方法選擇	0: 比例控制 (恒速時為積分控制) 1: 積分控制	0
L7-16	運轉開始時的轉矩限制確立處理選擇	0 ~ 1	0
L8-01	安裝型煞車電阻器的保護 (ERF 型)	0: 無效 1: 有效	0
L8-02	oH (變頻器過熱) 預警檢出值	50 ~ 150°C	取決於 o2-04, C6-01
L8-03	變頻器過熱 (oH) 預警動作選擇	0: 減速停止 1: 自由運行停止 2: 緊急停止變頻器減速 3: 繼續運行 (僅為監視顯示) 4: 頻率遞減時繼續運行	3
L8-05	輸入欠相保護選擇	0: 無效 1: 有效	0
L8-07	輸出欠相保護選擇	0: 無效 1: 有效 (僅檢出一相) 2: 有效 (檢出二相以上)	0
L8-09	接地短路保護的選擇	0: 無效 1: 有效	1
L8-10	冷卻風扇 ON/OFF 控制的選擇	0: 僅在變頻器運行中動作 1: 電源 ON 時, 常時動作	0
L8-11	冷卻風扇控制延遲 OFF 時間	0 ~ 300s	60 s
L8-12	環境溫度	-10 ~ 50°C	40°C
L8-15	低速時的 oL2 特性選擇	0: 低速時的變頻器保護無效 1: 低速時的變頻器保護有效	1
L8-18	軟體電流限制	0: 軟體電流限制無效 1: 軟體電流限制有效	0
L8-27	過電流檢出增益	0.0 ~ 300.0%	300.0%
L8-29	LF2 (輸出電流不平衡) 保護的選擇	0: 無效 1: 有效	1
L8-32	MC, FAN 電源故障的選擇	0 ~ 4	1
L8-35	裝置安裝方法選擇	0: IP00 盤內安裝型 1: 並列安裝 2: NEMA Type1 封閉壁掛型 3: 無散熱片 / 散熱片外置	取決於 o2-04
L8-38	載波頻率降低選擇	0: 無載波頻率降低 1: 6Hz 以下過載時載波頻率降低 2: 所有頻率範圍過載時載波頻率降低	取決於 A1-02, o2-04, C6-01
L8-40	降低載波頻率時間	0.00 ~ 2.00s	取決於 A1-02
L8-41	電流警告選擇	0: 無效 (不輸出) 1: 有效 (進行輸出)	0
L8-55	內置煞車電晶體保護的選擇	0: 無煞車電晶體保護 1: 有煞車電晶體保護	1
L8-78	輸出欠相保護的選擇	0: 輸出欠相保護無效 1: 輸出欠相保護有效	1



鼎豐企業有限公司  
T&S Automatic Technology Company  
Tel: 04-2358-2855  
Fax: 04-2358-2934  
地址: 40766 台中市西屯區天保街 148 號  
網址: www.stmotion.com.tw  
E-mail: dingyou@stmotion.com