

TÀI LIỆU HƯỚNG DẪN SỬ DỤNG BIẾN TẦN VEICHI

Mã chức năng	Tên chức năng	Phạm vi cài đặt và giải thích	Mặc định sản xuất
E-00	Lựa chọn phương pháp điều khiển	0: Vector sensorless 1: điều khiển V/f	1
E-01	Chọn kênh điều khiển	0: Trên bàn phím 1: Trên terminal 2: Điều khiển qua cổng RS485	0
E-02	Chọn kênh chính xác định phạm vi tần số	0: Xác định vận hành bàn phím số 1: nút xoay trên bàn phím 2: Tín hiệu tương tự áp 0-10V trên terminal VS1 3: Tín hiệu tương tự dòng 4-20mA trên terminal AS 4: tín hiệu tương tự áp -10V ~ 10V trên terminal VS2 5: Tín hiệu xung 6: truyền qua cổng RS485 7: điều khiển lên và xuống 8: Tổng quát hoạt động PID 9: Điều khiển đẳng áp PID 10: Chạy theo chương trình 11: Chạy theo tần số dao động 12: Chọn terminal	1
E-03	Xác định tần số tham chiếu chọn kênh phụ trợ	0: Vận hành bàn phím số 1: Dùng biến trở 2: Tín hiệu tương tự áp 0-10V trên terminal VS1 3: Tín hiệu tương tự dòng 4-20mA trên terminal AS 4: Tín hiệu tương tự áp -10V ~ 10V trên terminal VS2 5: Tín hiệu xung 6: truyền qua cổng RS485 7: điều khiển lên và xuống 8: Tổng quát hoạt động PID 9: Điều khiển đẳng áp PID 10: Chạy theo chương trình	
E-04	Tần số được tham chiếu kênh trở lại	0.01 ~ 5.00	1

E-05	sự kết các mode để xác định tần số tham chiếu	0: ưu tiên kênh chính, kênh phụ không có hiệu lực 1: ưu tiên kênh phụ, kênh chính không có hiệu lực 2: cả hai kênh có hiệu lực nếu giá trị zero thì kênh chính được quyền ưu tiên 3: Kênh chính + K x Kênh phụ 4: Kênh chính - K x kênh phụ 5: lớn nhất [kênh chính, (K x Kênh phụ)] 6: nhỏ nhất [kênh chính, (K x Kênh phụ)] 7: kênh phụ + K x Kênh chính 8: kênh phụ - K x Kênh chính 9: lớn nhất [(K x Kênh chính), kênh phụ] 10: nhỏ nhất [(K x Kênh chính), kênh phụ]	
E-06	Chọn trên LED màn hình	0: Đưa ra tần số 1: Ngõ ra tần số 2: Ngõ ra dòng 3: Ngõ vào điện áp	0
E-07	Chọn dưới LED màn hình	4: Ngõ ra điện áp 5: tốc độ máy 6: Xác định PID 7: Giá trị hồi tiếp PID	1
E-08		0: Reverse 1: Jog	0
E-09	Tần số lớn nhất	0.01 ~ 600Hz	50
E-10	Giới hạn trên tần số	Lower limit frequency ~ maximum frequency	50
E-11	Giới hạn dưới tần số	0.00 ~ Upper limit frequency	0
E-12	Phương thức chạy giới hạn tần số thấp	0: Stop 1: Chạy giới hạn tần số thấp	1
E-13	Thời Gian tăng tốc 1	0.1 - 6500s	
E-14	Thời gian giảm tốc 1	0.1 - 6500s	
E-15	Chọn mode tăng giảm tốc	Led hàng đơn vị: kiểu tăng/giảm tốc 0: Tăng tốc tuyến tính 1: Đường cong S Led hàng chục: Thời gian tăng/giảm tốc điểm đặt. 0: Tốc độ tần số motor 1: Tần số lớn nhất Led hàng trăm: Chức năng dừng trung tuyến 0: không cho phép 1: cho phép Led hàng nghìn: dự trữ	0

E-16	Tần số được xác định bởi số bàn phím	Lower limit frequency ~ Upper limit frequency	50
E-17	Kiểu đường cong V/F	0: Đường cong momen không đổi 1: Đường cong momen giảm 1.5 P 2: Đường cong momen giảm 1.7 P 3: Đường cong momen giảm 2.0 P 4: Sử dụng ranh giới đường cong	0
E-18	Bù momen	0 ~ 25%	
E-19	Hằng số thời gian lọc	0.01 ~ 99.99	
E-20	Tần số truyền	0.7kHz ~ 15kHz	
E-21	Đặc tính truyền	Led đơn vị: kết hợp của truyền tần số và ngõ ra tần số đặc 0: không cho phép kết nối tần số ngõ ra 1: cho phép kết nối tần số ngõ ra Led hàng chục: liên kết của truyền tần số và modul nhiệt độ đặc 0: không cho phép kết nối modul nhiệt độ 1: cho phép kết nối modul nhiệt độ Led hàng trăm: chọn mode PWM 0: mode PWM cố định 1: mode 1 ngẫu nhiên PWM Led hàng nghìn: giảm sóc 0: không cho phép giảm sóc 1: cho phép giảm sóc	10
E-22	V/f bù trượt	0 - 200%	100%
E-23	Chọn mode tiết kiệm điện năng	Led hàng đơn vị: tự động chọn chức năng tiết kiệm năng lượng 0: không cho phép 1: cho phép Led hàng chục: bù trượt V/f 0: không cho phép 1: cho phép Led hàng trăm: dự trữ Led hàng nghìn: dự trữ	0
E-24	Chức năng tự động điều chỉnh điện áp	0: không cho phép 1: cho phép trong suốt quá trình 2: chỉ không cho phép lúc giảm tốc 3: chỉ cho phép lúc giảm tốc	1
E-25	Tần số Jog	0.5Hz - đến giới hạn tần số trên.	5,00Hz
E-26	Thời gian tăng tốc jog	0.1 - 6500s	2,0s
E-27	Thời gian giảm tốc jog	0.1 - 6500s	2,0s
E-28	Tần số khởi động	0 - 60Hz	0.5Hz
E-29	Tần số bắt đầu giữ thời gian	0 - 20s	0s

E-30	Chọn mode khởi động	<p>Led hàng đơn vị: Chọn mode khởi động</p> <p>0: Bắt đầu từ tần số khởi động</p> <p>1: Đầu tiên hãm DC sau đó bắt đầu từ tần số khởi động</p> <p>2: Khởi động lại ngay sau khi tìm tốc độ</p> <p>Led hàng chục: dự trữ</p> <p>Led hàng trăm: tìm tốc độ trực tiếp</p> <p>0: thực hiện tìm tốc độ chỉ khi chạy trực tiếp</p> <p>1: trực tiếp tìm tốc độ</p> <p>Led hàng nghìn: mode tìm tốc độ</p> <p>0: phần mềm tìm tốc độ</p> <p>1: phần cứng tìm tốc độ</p>	
E-31	Mất nguồn chọn khởi động lại	<p>0: không cho phép</p> <p>1: cho phép</p>	0
E-32	Thời gian khởi động lại sau khi mất nguồn	0 - 10s	0.5s
E-33	Dừng tần số tự do	0 - 60Hz	
E-34	Phương pháp dừng	<p>0: dừng có giảm tốc</p> <p>1: dừng tự do</p>	0
E-35	Hãm dòng DC	0 - 150%	50%
E-36	Thời gian hãm dòng DC khi dừng	0 - 30s	0s
E-37	Tần số bắt đầu Hãm DC khi dừng	0 - 60 Hz	0Hz
E-38	Thời gian hãm DC khi khởi động	0 - 10s	0s
E-39	Tần số nhảy 1	0 - 60Hz	0Hz
E-40	Tần số nhảy 2	0 - 60Hz	0Hz
E-41	Tần số nhảy 3	0 - 60Hz	0Hz
E-42	Phạm vi bước nhảy tần số	0 - 5Hz	0Hz
E-43	số lần tự động khởi động	<p>0: không cho phép</p> <p>1 - 3: cho phép</p>	0
E-44	Thời gian chờ tự động reset lỗi	0.1 - 20s	1,0s
E-45	Thời gian làm cho máy nóng lên	0 - 6500s	0s
E-46	Chọn hướng chạy	<p>0: Phù hợp với hướng mặc định</p> <p>1: Ngược với hướng mặc định</p> <p>2: Cấm chạy đảo ngược</p>	0
E-47	Thời gian chết lúc đảo chiều	0 - 10s	0s
E-48	Chọn quạt chạy làm mát	<p>0: Quạt chạy khi bật chuyển mạch</p> <p>1: Quạt chạy hoạt không liên quan với nhiệt độ trong lúc inverter dừng, quạt chạy inverter chạy</p> <p>2: Quạt dừng trong thời gian inverter dừng, chạy nếu không liên quan với nhiệt độ trong thời gian inverter chạy</p>	

E-49	Chọn mode bảo vệ inverter	<p>Led hàng đơn vị: Chọn bảo vệ quá áp trong lúc giảm tốc độ 0: Không cho phép. 1: Cho phép</p> <p>Led hàng chục: Ngõ ra bảo vệ mất pha 0: Không cho phép. 1: Cho phép</p> <p>Led hàng trăm: Ngõ vào bảo vệ mất pha 0: Không cho phép. 1: Cho phép</p> <p>Led hàng nghìn: Inverter quá tải, chọn mode bảo vệ quá nhiệt 0: Dừng tự do 1: Chạy với giới hạn dòng</p>	
E-50	Giá trị hệ số nhiệt của điện tử	30% - 120% (không cho phép giá trị nhỏ hơn 30)	0%
E-51	Dãy giá trị bảo vệ giới hạn dòng điện	100% - 250%	160G 120P
E-52	Dãy giá trị bảo vệ giới hạn điện áp DC bus	105% - 160%	140%
E-53	Hãm động năng và giảm tốc quá áp ngăn chặn tại ngưỡng	105% - 160%	135%
E-54	Tỉ lệ của hãm động năng	0 - 100%	80%
E-55	DC bus dưới giá trị điện áp bảo vệ	60% - 90%	65%
E-56	dự phòng		
E-57	dự phòng		
E-58	dự phòng		
E-59	Tốc độ của rotor hiển thị hệ số tỉ lệ	0.1% - 2000,0%	100,0%
E-60	Tỉ lệ ngõ ra điện áp biến tần	50% - 110%	100,0%
E-61	G/P kiểu cài đặt	0: kiểu G 1: kiểu P	0
E-62	Giữ thời gian tìm tốc độ ổn định	0.2s - 10s	0.6s
E-63	Thay đổi thông số bảo vệ	0: tất cả thông số thay đổi là cho phép 1: Chỉ bàn phím số được phép thay đổi thông số 2: tất cả các thông số không được phép thay đổi	0
E-64	Thông số khởi tạo	0: không có hiệu lực 1: khôi phục lại giá trị mặc định nhà sản xuất cài đặt 2: xóa nhật ký lỗi 3: Truyền thông số của biến tần đến bàn phím và lưu 4: Truyền thông số đã lưu của bàn phím đến biến tần	0
E-65	Mật mã nhà sản xuất	0 - 9999	0

E-66	Thông tin yêu cầu	0: không có hiệu lực hoạt động 1: yêu cầu trạng thái giám sát 2: yêu cầu thông tin lỗi	0
E-67	Lựa chọn sự can thiệp ngăn chặn	Led hàng đơn vị: can thiệp ngăn chặn quá áp 0: không cho phép 1: cho phép Led hàng chục: can thiệp ngăn chặn SC 0: không cho phép 1: can thiệp ngăn chặn SC1 2: can thiệp ngăn chặn SC2 Led hàng trăm: can thiệp ngăn chặn quá dòng 0: không cho phép 1: can thiệp ngăn chặn quá dòng 1 2: can thiệp ngăn chặn quá dòng 2 Led hàng nghìn: ngăn chặn quá dòng khi giảm tốc 0: không cho phép 1: cho phép 2: cho phép tần số giảm để bảo vệ quá dòng	1
F-01	Chọn tín hiệu ngõ vào 1	0: không có hiệu lực 1: hoạt động nhấp chiều tiến 2: hoạt động nhấp chiều lùi 3: dừng tự do 4: reset lỗi	27
F-02	Chọn tín hiệu ngõ vào 2	5: nhiều bước tốc độ điều khiển 1 6: nhiều bước tốc độ điều khiển 2 7: nhiều bước tốc độ điều khiển 3 8: nhiều bước tốc độ điều khiển 4 9: Up/Down chạy tăng tần số lên	28
F-03	Chọn tín hiệu ngõ vào 3	10: Up/Down chạy giảm tần số xuống 11: Ba tín hiệu hoạt động theo kiểu nhị phân 12: hủy điều khiển PID 13: báo lỗi bên ngoài	1
F-04	Chọn tín hiệu ngõ vào 4	14: chọn thời gian tăng giảm tốc cho terminal 1 15: chọn thời gian tăng giảm tốc cho terminal 2 16: tần số chính chọn kênh terminal 1 17: tần số chính chọn kênh terminal 2 18: tần số chính chọn kênh terminal 3 19: tần số chính chọn kênh terminal 4	2
F-05	Chọn tín hiệu ngõ vào 5	20: chương trình chạy tạm dừng 21: khởi động lại chương trình 22: thời gian kích hoạt terminal 23: thời gian khởi động lại terminal	3

F-06	Chọn tín hiệu ngõ vào 6	25: Terminal ngõ vào đồng hồ đếm 26: chọn kênh điều khiển kích hoạt chỉ terminal 27: chạy tới 28: chạy lùi	4
F-07	Chọn mode đáp ứng tín hiệu vào	Led đơn vị: Dừng tự do terminal mode phục hồi 0: phục hồi tới lệnh ban đầu với chức năng tìm kiếm tốc độ 1: không phục hồi tới lệnh ban đầu sau đó dừng tự do không kết nối terminal 2: phục hồi tới lệnh ban đầu mà không có chức năng tìm kiếm tốc độ Led hàng chục: UP và DW terminal điều khiển cài đặt tần số khởi động 0: Chạy với UP/DW Terminal điều chỉnh mà không lưu nhật ký tần số sau đó mất nguồn 1: chạy đến cuối cùng thời điểm tần số dừng và lúc đó thực hiện điều chỉnh UP/DW 2: chạy tới tần số được cài sẵn đầu tiên [F-70] và lúc đó thực hiện điều chỉnh UP/DW Led hàng trăm: STOP/RESE của bàn phím chọn dây có hiệu lực 0: STOP/RESE khóa hợp lệ chỉ khi điều khiển bàn phím dưới 1: STOP/RESE khóa hợp lệ dưới bất kì lệnh nguồn chạy Led hàng nghìn: chọn mode chạy Terminal sau đó reset lỗi 0: khởi động biến tần chạy trực tiếp sau đó mode điều khiển công suất trên Terminal 1: đầu tiên dừng rồi bắt đầu mode điều khiển trong Terminal	1001
F-08	Mode điều khiển chạy Terminal	Led đơn vị: chọn mode điều khiển Terminal 0: Mode điều khiển chạy tiêu chuẩn 1: Mode điều khiển chạy 2 dây 2: Mode 1 điều khiển chạy 2 dây 3: Mode 2 điều khiển chạy 3 dây 4: Mode 3 điều khiển chạy 3 dây 5: Mode 4 điều khiển chạy 3 dây Led hàng chục: Dự trữ Led hàng trăm: Dự trữ Led hàng nghìn: Dự trữ	0
F-09	1 bước tốc độ set 1X	0Hz - Giới hạn tần số trên	30Hz
F-10	2 bước tốc độ set 2X		25Hz
F-11	3 bước tốc độ set 3X		40Hz
F-12	4 bước tốc độ set 4X		50Hz
F-13	5 bước tốc độ set 5X		50Hz
F-14	6 bước tốc độ set 6X		40Hz
F-15	7 bước tốc độ set 7X		25Hz
F-16	8 bước tốc độ set 8X		10Hz

F-17	Dự phòng		
F-18	Dự phòng		
F-19	Tìm tốc độ theo dõi tốc độ	0.1 - 10%	0.20%
F-20	Thời gian tăng áp	0.1 - 10s	0.6s
F-21	Tìm tốc độ đáp ứng giá trị ngưỡng dòng điện	10% - 200%	120%
F-22	Tần số giảm thời gian tăng tốc	0.1 - 6500s	2s
F-23	Tần số giảm thời gian tăng tốc	0.1 - 6500s	1s
F-24	Thời gian tăng tốc 2	0.1 - 6500s	
F-25	Thời gian giảm tốc 2		
F-26	Thời gian tăng tốc 3		
F-27	Thời gian giảm tốc 3		
F-28	Thời gian tăng tốc 4		
F-29	Thời gian giảm tốc 4		
F-30	Ngõ ra relay Terminal (TA,TB,TC)	<ul style="list-style-type: none"> 0: Tần số zero (trạng thái chế độ chờ) 1: Báo lỗi 1 (bao gồm thời gian tự động reset lỗi) 2: Báo lỗi 2 (không bao gồm thời gian tự động reset lỗi) 3: Phát hiện đến tần số 4: Phát hiện tần số bằng phẳng 5: Chạy tới 6: Chạy đảo ngược 7: Điện áp thấp của biến tần 	
F-31	Ngõ ra Terminal Y1	<ul style="list-style-type: none"> 8: Báo quá tải 9: Ngõ ra tần số đến giới hạn trên tần số 10: Ngõ ra tần số đến giới hạn dưới tần số 11: Dừng lỗi bên ngoài 12: Thời gian hẹn giờ trên 13: Đến giá trị đếm lớn nhất 14: Đến giá trị đếm cài đặt 15: PID hồi tiếp giới hạn cảnh báo trên 16: PID hồi tiếp giới hạn cảnh báo dưới 17: Hồng cảm biến 18: Chương trình chạy chu kì hoàn thành 19: Chương trình chạy bước hoàn thành 20: Xử lý hãm động năng 21: Ngõ ra bên ngoài điều khiển Terminal 	
F-32	Ngõ ra Terminal Y2		
F-33	Dò tìm tần số nghiêng	0 - 50Hz	1Hz
F-34	Ngõ ra phát hiện tần số bằng phẳng	0 - 600Hz	30Hz
F-35	Ngõ ra phát hiện tần số bằng phẳng có role thời gian	0 - 20s	0s

F-36	Báo cấp độ quá tải quá tải	50 - 200%	150%
F-37	Báo cấp độ quá tải quá tải có thời gian	0 - 20s	1s
F-38	Cài đặc giá trị thời gian	1 - 65000s	1s
F-39	Giá trị lớn nhất của bộ đếm	1 - 65000	1
F-40	Cài đặc giá trị bộ đếm	1 - Giá trị lớn nhất của bộ đếm (F-39)	100
F-41	Ngõ vào Terminal VS1 giới hạn điện áp thấp	0V - [F-42]	0.5V
F-42	Ngõ vào Terminal VS1 giới hạn điện áp trên	[F-41] ~ 10V	9.5V
F-43	Ngõ vào Terminal VS1 điện áp đạt được	0.01 ~ 5V	1V
F-44	Ngõ vào Terminal VS2 giới hạn điện áp thấp	.-10V ~ [F-45]	0.5V
F-45	Ngõ vào Terminal VS2 giới hạn điện áp trên	[F-44] ~ 10V	
F-46	Ngõ vào Terminal VS2 điện áp đạt được	0.01 ~ 5V	
F-47	Ngõ vào Terminal VS2 giới hạn điện áp thấp	.-1 ~ 1V	
F-48	Ngõ vào Terminal VS2 điều chỉnh lưỡng cực và đk hướng	0: Điều chỉnh lưỡng cực và vô hiệu điều khiển cả hai hướng 1: Điều chỉnh lưỡng cực và điều khiển cả hai hướng 2: Có hiệu lực điều chỉnh lưỡng cực, không có hiệu lực điều khiển hướng	
F-49	Ngõ vào Terminal VS2 điều khiển lưỡng cực zero dải từ trễ	0 - 3V	0.2V
F-50	Ngõ vào Terminal AS giới hạn dòng thấp	0mA ~ [F-51]	4.2mA
F-51	Ngõ vào Terminal AS giới hạn dòng cao	[F-50] ~ 20mA	19.5mA
F-52	Ngõ vào Terminal AS dòng đạt được	0,01 ~ 5mA	1mA
F-53	Ngõ vào tần số xung giới hạn dưới	0kHz ~ [F-54]	0kHz

F-54	Ngõ vào tần số xung giới hạn trên	[F-53] ~ 50kHz	10kHz
F-55	Ngõ vào tần số xung đạt được	0.01 ~ 5	1
F-56	Ngõ vào giới hạn thấp tương ứng tần số cài đặt	0Hz ~ [F-57]	0Hz
F-57	Ngõ vào giới hạn trên tương ứng tần số cài đặt	[F-56] ~ Tần số lớn nhất	50Hz
F-58	Chọn đặc tính tín hiệu ngõ vào	Led đơn vị: Chọn đặc tính ngõ vào VS1 0: Đặc tính dương 1: Đặc tính âm Led hàng chục: Chọn đặc tính ngõ vào AS 0: Đặc tính dương 1: Đặc tính âm Led hàng trăm: Chọn đặc tính ngõ vào VS2 0: Đặc tính dương 1: Đặc tính âm Led hàng nghìn: Chọn đặc tính ngõ vào xung 0: Đặc tính dương 1: Đặc tính âm	0
F-59	Ngõ vào analog Terminal hằng số thời gian lọc	0.01 ~ 5.00	0.5
F-60	Chọn ngõ ra Terminal AO1	0: Không cho tín hiệu ngõ ra 1: Ngõ ra tần số/tốc độ 2: Ngõ ra dòng điện 3: Đưa ra tần số/tốc độ để tham khảo	1
F-61	Chọn ngõ ra Terminal AO2	4: PID đưa ra giá trị 5: PID giá trị hồi tiếp 6: Điện áp DC bus 7: Ngõ ra điện áp	3
F-62	Chọn tín hiệu ngõ ra analog	Led đơn vị: AO2 chọn mode ngõ ra tín hiệu 0: Tần số xung ngõ ra 1: 0 ~ 20mA 2: 4 ~ 20mA 3: 0 ~ 10V Led hàng chục: AO1 chọn mode ngõ ra tín hiệu 0: 0 ~ 10V 1: 0 ~ 20mA 2: 4 ~ 20mA Led hàng trăm: Dự trữ Led hàng nghìn: Dự trữ	3
F-63	AO1 tín hiệu ngõ ra đạt được	25 ~ 200%	100%
F-64	AO2 tín hiệu ngõ ra đạt được	25 ~ 200%	100%

F-65	AO1 tín hiệu ngõ ra điều chỉnh zero	-.10% ~ 10%	0%
F-66	AO2 tín hiệu ngõ ra điều chỉnh zero	-.10% ~ 10%	0%
F-67	Biến trở trên bảng điều khiển ngõ vào giới hạn dưới điện áp	0V ~ [F-68]	0.2V
F-68	Biến trở trên bảng điều khiển ngõ vào giới hạn trên điện áp	[F-67] ~ 5.5V	4.8V
F-69	Biến trở trên bảng điều khiển đạt được	0 ~ 5V	1V
F-70	UP/DW Terminal cài sẵn tần số	0Hz ~ Giới hạn trên tần số	0Hz
F-71	UP/DW mất nguồn nhớ tần số	0Hz ~ Giới hạn trên tần số	0Hz
H-01	Sử dụng đ/a cài đặt V1	0% ~ [H-03]	3%
H-02	Sử dụng f cài đặt F1	0Hz ~ [H-04]	1Hz
H-03	Sử dụng đ/a cài đặt V2	[H-01] ~ [H-05]	28%
H-04	Sử dụng f cài đặt F2	[H-02] ~ [H-06]	10Hz
H-05	Sử dụng đ/a cài đặt V3	[H-03] ~ [H-07]	55%
H-06	Sử dụng f cài đặt F3	[H-04] ~ [H-08]	25Hz
H-07	Sử dụng đ/a cài đặt V4	[H-05] ~ [H-09]	80%
H-08	Sử dụng f cài đặt F4	[H-06] ~ [H-10]	37.5Hz
H-09	Sử dụng đ/a cài đặt V5	[H-07] ~ 100%	100%
H-10	Sử dụng f cài đặt F5	[H-08] ~ Tần số lớn nhất	50Hz
H-11	PID đặc tính ngõ ra	0: đặc tính dương 1: đặc tính âm	0
H-12	Điều khiển PID cho ra nguồn tín hiệu	0: Biến trở 1: Bàn phím số cho PID 2: Bên ngoài Terminal VS1: 0 ~ 10V 3: Bên ngoài Terminal AS: 4 ~ 20mA 4: Bên ngoài Terminal VS2 5: Tín hiệu xung ngoài 6: Truyền thông RS485	1
H-13	Điều khiển PID nguồn tín hiệu hồi tiếp	0: Bên ngoài Terminal VS1: 0 ~ 10V 1: Bên ngoài Terminal AS: 4 ~ 20mA 2: Bên ngoài Terminal VS2 (không có hiệu lực lưỡng cực) 4: Tín hiệu xung ngoài	1
H-14	PID tần số cài sẵn	0Hz ~ Giới hạn tần số trên	0Hz
H-15	PID tần số cài sẵn thời gian chạy	0s ~ 6500s	0s
H-16	PID kỹ thuật số cho bàn phím	0% ~ 100%	50%
H-17	PID kênh đạt được	0.01 ~ 5	1

H-18	Dây đo lường cảm biến lớn nhất	1 ~ 100	100
H-19	Đạt được tỉ lệ P	0.1 ~ 100	20
H-20	Tích phân thời gian không đổi	0.1 ~ 100s	2
H-21	Vi phân đạt được P	0 ~ 10	0
H-22	Chu kỳ lấy mẫu	0,01 ~ 60s	0.1s
H-23	Giới hạn độ lệch điều khiển PID	0% ~ 20%	0%
H-24	Bắt đầu giá trị ngưỡng	0% ~ Chờ giá trị ngưỡng	0%
H-25	Chờ giá trị ngưỡng	Bắt đầu giá trị ngưỡng ~ 100%	100%
H-26	Cảnh báo giá trị giới hạn trên	Cảnh báo giá trị giới hạn thấp ~ 100%	100%
H-27	Cảnh báo giá trị giới hạn thấp	0% ~ Cảnh báo giá trị giới hạn trên	0%
H-28	Phát hiện mất kết nối cảm biến	0% ~ 20%	0%
H-29	Chọn hoạt động cảnh báo mất cảm biến	0: Tiếp tục chạy 1: Dừng	0
H-30	Giới hạn ngưỡng trên	Giới hạn ngưỡng thấp ~ 100%	100%
H-31	Giới hạn ngưỡng thấp	0% ~ Giới hạn ngưỡng trên	0%
H-32	Mode chương trình chạy	0: Chu kỳ chạy duy nhất (thời gian bằng giây) 1: Tiếp tục chu kỳ chạy 2: Chu kỳ duy nhất, tiếp tục chạy (thời gian bằng giây) 3: Chu kỳ chạy duy nhất (thời gian bằng phút) 4: Tiếp tục chu kỳ (thời gian bằng phút) 5: Chu kỳ duy nhất, tiếp tục chạy (thời gian bằng phút)	0
H-33	Chọn mode khôi phục điểm cắt chương trình chạy	0: Chạy tại vị trí bước tốc độ đầu tiên 1: Tiếp tục chạy với điểm cắt tần số chạy và đặt lại thời gian 2: Tiếp tục đến chạy với điểm cắt chạy tần số cắt và còn lại thời gian	0
H-34	Chọn bộ nhớ trạng thái chương trình chạy khi nguồn giam	0: không nhớ công suất giảm 1: nhớ công suất giảm	0
H-35	Định hướng 1 bước tốc độ và thời gian tăng/giảm tốc	0: Tiến; thời gian tăng tốc 1/ thời gian giảm tốc 1	0
H-36	Định hướng 2 bước tốc độ và thời gian tăng/giảm tốc	1: Tiến; thời gian tăng tốc 2/ thời gian giảm tốc 2	1
H-37	Định hướng 3 bước tốc độ và thời gian tăng/giảm tốc	2: Tiến; thời gian tăng tốc 3/ thời gian giảm tốc 3	2
H-38	Định hướng 4 bước tốc độ và thời gian tăng/giảm tốc	3: Tiến; thời gian tăng tốc 4/ thời gian giảm tốc 4	3

H-39	Định hướng 5 bước tốc độ và thời gian tăng/giảm tốc	4: Lùi; thời gian tăng tốc 1/ thời gian giảm tốc 1	4
H-40	Định hướng 6 bước tốc độ và thời gian tăng/giảm tốc	5: Lùi; thời gian tăng tốc 2/ thời gian giảm tốc 2	5
H-41	Định hướng 7 bước tốc độ và thời gian tăng/giảm tốc	6: Lùi; thời gian tăng tốc 3/ thời gian giảm tốc 3	6
H-42	Định hướng 8 bước tốc độ và thời gian tăng/giảm tốc	7: Lùi; thời gian tăng tốc 4/ thời gian giảm tốc 4	7
H-43	1 bước tốc độ chạy thời gian T1	0s - 6000s	
H-44	2 bước tốc độ chạy thời gian T2		
H-45	3 bước tốc độ chạy thời gian T2		
H-46	4 bước tốc độ chạy thời gian T2		
H-47	5 bước tốc độ chạy thời gian T2		
H-48	6 bước tốc độ chạy thời gian T2		
H-49	7 bước tốc độ chạy thời gian T2		
H-50	8 bước tốc độ chạy thời gian T2		
H-51	Tần số chênh lệch Δf trong dao động tần số	0Hz - 20Hz	
H-52	Công suất motor	0.4kW - 1100kW	
H-53	Tần số motor	0Hz - 600Hz	50Hz
H-54	Tốc độ motor	0RPM - 1800RPM	
H-55	Điện áp Motor	0V - 1500V	
H-56	Dòng điện motor	0.1A - 1000A	
H-57	Dòng điện không tải motor	0.01A - 650A	
H-58	Điện trở Stator motor	0.001 Ω - 65 Ω	
H-59	Điện trở Rotator motor	0.001 Ω - 65 Ω	
H-60	Cảm kháng stator motor	0.1mH - 6500mH	
H-61	Cảm kháng Rotator motor	0.1mH - 6500mH	

H-62	Tự động nhận diện thông số motor	0: không có hiệu lực hoạt động, không cần tự động lấy thông số motor 1: Tự động điều chỉnh dò thông số Rotator motor 2: Tự động điều chỉnh dò thông số Stator motor	0
H-63	Hệ số 1 bảo hòa từ của Motor	0 - 9999	
H-64	Hệ số 2 bảo hòa từ của Motor	0 - 9999	
H-65	Hệ số bảo hòa từ của Motor	0 - 9999	
H-66	Liên kết chính trong trạm cài đặt	0: Cấu hình máy móc cố định liên kết với trạm phụ 1: mode 1 điều khiển trạm chính 2: mode 2 điều khiển trạm chính	0
H-67	Địa chỉ cố định của biến tần	1 - 247	1
H-68	Định dạng dữ liệu	0: (N,8,1) không kiểm tra, bit dữ liệu 8, bit dừng 1 1: (E,8,1) thậm chí, kiểm tra tương đương, bit dữ liệu 8, dừng bit 1 2: (O,8,1) kiểm tra điều kiện tương đương, bit dữ liệu 8, dừng bit 1 3: (O,8,2) không kiểm tra, bit dữ liệu 8, dừng bit 2	
H-69	Tốc độ Baud	0: 1200bps 1: 2400bps 2: 4800bps 3: 9600bps 4: 19200bps 5: 38400bps	3
H-70	Thiết lập truyền thông tỷ lệ tần số	0.01 ~ 5.00	1
H-71	Thời gian của thông tin ngõ ra	0 ~ 6500.0s	10.0s
H-72	Chế độ phản ứng truyền thông RS485 bị mất tín hiệu	0: Báo alarm và dừng 1: không báo alarm biến tần không dò lỗi và tiếp tục chạy, tiếp tục chạy với lệnh truyền thông sau cùng 2: Không báo nhưng dừng	
H-73	Chuyển tiếp đáp ứng	0.000 ~ 1.000s	0.005s
H-74	Giới hạn điện áp thấp tức thời	0% ~ 200%	20%
H-75	Giới hạn điện áp cao tức thời	0% ~ 200%	90%
H-76	Dừng ngay lập tức	0.01 ~ 10	2
H-77	Thời gian điện áp phục hồi ổn định	0 ~ 100s	2s
H-78	Bù momen giới hạn trên	0% ~ 60%	50%

H-79	Ngõ ra Terminal tình trạng điều khiển bên ngoài	0 ~ 9999	0
H-80	Dự phòng		