

คู่มืออินเวอร์เตอร์ภาษาไทย รุ่น C1



1-เฟส 220 โวลต์

3-เฟส 220 โวลต์

3-เฟส 380 โวลต์



สารบัญ

เรื่อง	หน้า
1. การติดตั้งและข้อควรระวัง	1
2. รายละเอียดและข้อมูลอินเวอร์เตอร์ (Specifications)	2
3. ขนาดของอินเวอร์เตอร์ (Dimension)	3
4. การต่อสายไฟ และการต่อสายคอนโทรล (Power and Control Connection)	5
5. หน้าจอและการใช้งาน (Display)	9
5. ตารางพารามิเตอร์	
- d : ฟังก์ชันแสดงผล (Monitor Function)	10
- F : ฟังก์ชันหลัก (Main Profile)	11
- A : ฟังก์ชันมาตรฐาน (Standard Function)	11
- b : ฟังก์ชันการปรับแต่ง (Fine Tuning)	15
- C : ฟังก์ชันเทอร์มินอล อินพุต-เอาต์พุต (Intelligent Terminal)	20
ตาราง C-1 หน้าการทำงานของเทอร์มินอลอินพุต	23
ตาราง C-2 หน้าการทำงานของเทอร์มินอลเอาต์พุต	24
- H : ฟังก์ชันข้อมูลมอเตอร์ (Motor Constant)	25
- P : ฟังก์ชันพิเศษ (Pulse train, Torque, EzSQ , Communications)	27
6. ตารางแสดงความผิดพลาด และการแก้ปัญหาเบื้องต้น (Trip and Code)	29
7. ตารางแสดงรหัสการเตือนความผิดพลาด (Warning Code)	31
8. การดูข้อมูลการเกิดทริป และประวัติการทริป (Trip History)	32
9. การคืนค่าโรงงาน (Factory default setting)	32

1. การติดตั้ง และข้อควรระวัง (Installation)

1.1 ข้อควรระวังในการติดตั้ง ควรหลีกเลี่ยงสถานที่ดังต่อไปนี้

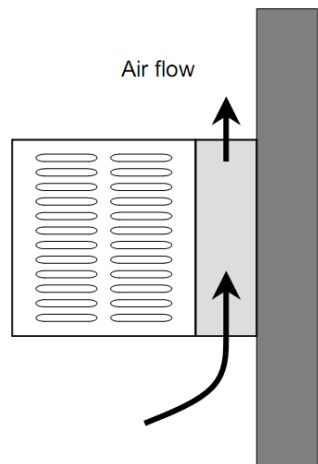
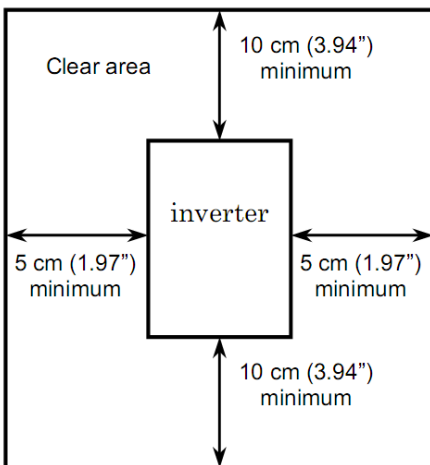
- อุณหภูมิสูงหรือต่ำเกินไป (ควรอยู่ในช่วง -10 ถึง 50 องศาเซลเซียส)
- สถานที่เปียกชื้น หรือมีความชื้นสูง (ความชื้นอยู่ระหว่าง 20% - 90% RH)
- มีละอองฝุ่น หรือละอองโลหะในอากาศ
- ไอระเหยของสารเคมีที่มีฤทธิ์กัดกร่อน
- ใกล้กับวัตถุที่มีความเสี่ยงต่อการติดไฟ หรือการเกิดระเบิดได้ง่าย
- แร่งสั้นสะท้อนสูง
- แสงแดดส่องถึงโดยตรง

หากต้องการรายละเอียดเพิ่มเติมสามารถปรึกษากับทางบริษัทฯ ได้โดยตรง

1.2 การติดตั้งอินเวอร์เตอร์ในตู้คอนโทรล

ควรทำการติดตั้งอินเวอร์เตอร์ในแนวตั้ง และมั่นใจว่าสามารถระบายอากาศได้ดี

และควรให้มีระยะห่างของ อินเวอร์เตอร์โดยรอบ ตามนี้



2. รายละเอียดและข้อมูลอินเวอร์เตอร์ (Inverter Specifications)

2.1 รุ่นที่ใช้กับไฟ 1-เฟส 220V

Model : C1-□□□SF			001	002	004	007	015	022
ขนาดมอเตอร์	kW	LD	0.2	0.4	0.55	1.1	2.2	3.0
		ND	0.1	0.2	0.4	0.8	1.5	2.2
	HP	LD	1/4	1/2	3/4	1.5	3.0	4.0
		ND	1/8	1/4	1/2	1.0	2.0	3.0
ขนาด kVA	200V	LD	0.4	0.6	1.2	2.0	3.3	4.1
		ND	0.2	0.5	1.0	1.7	2.7	3.8
	240V	LD	0.4	0.7	1.4	2.4	3.9	4.9
		ND	0.3	0.6	1.2	2.0	3.3	4.5
แรงบิดออกตัว			200 % at 0.5 Hz.					
ไฟเข้า	แรงดันอินพุต		1-phase : 200V-15% to 240V +10%, 50 / 60Hz ±5%					
	กระแสอินพุต	LD	2.0	3.6	7.3	13.8	20.2	24.0
		ND	1.3	3.0	6.3	11.5	16.8	22.0
ไฟออก	แรงดันเอาต์พุต		3-phase : 200 to 240V					
	กระแสเอาต์พุต	LD	1.2	1.9	3.5	6.0	9.6	12.0
		ND	1.0	1.6	3.0	5.0	8.0	11.0
ค่าอาร์เบรคต่ำสุด (Ω:โอห์ม)			100	100	100	50	50	35

2.2 รุ่นที่ใช้กับไฟ 3-เฟส 220V

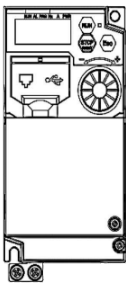
Model : C1-□□□LF			001	002	004	007	015	022	037	055	075	110	150
ขนาดมอเตอร์	kW	LD	0.2	0.4	0.8	1.1	2.2	3.0	5.5	7.5	11.0	15.0	18.5
		ND	0.1	0.2	0.4	0.8	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11.0	15.0
	HP	LD	1/4	1/2	1.0	1.5	3.0	4.0	7.5	10.0	15.0	20.0	25.0
		ND	1/8	1/4	1/2	1.0	2.0	3.0	5.0	7.5	10.0	15.0	20.0
ขนาด kVA	200V	LD	0.4	0.6	1.2	2.0	3.3	4.1	6.7	10.3	13.8	19.3	23.9
		ND	0.2	0.5	1.0	1.7	2.7	3.8	6.0	8.6	11.4	16.2	20.7
	240V	LD	0.4	0.7	1.4	2.4	3.9	4.9	8.1	12.4	16.6	23.2	28.6
		ND	0.3	0.6	1.2	2.0	3.3	4.5	7.2	10.3	13.7	19.5	24.9
แรงบิดออกตัว			200 % at 0.5 Hz.										
ไฟเข้า	แรงดันอินพุต		3-phase : 200V-15% to 240V +10%, 50 / 60Hz ±5%										
	กระแสอินพุต	LD	1.2	1.9	3.9	7.2	10.8	13.9	23.0	37.0	48.0	68.0	72.0
		ND	1.0	1.6	3.3	6.0	9.0	12.7	20.5	30.8	39.6	57.1	62.6
ไฟออก	แรงดันเอาต์พุต		3-phase : 200 to 240V										
	กระแสเอาต์พุต	LD	1.2	1.9	3.5	6.0	9.6	12.0	19.6	30.0	40.0	56.0	69.0
		ND	1.0	1.6	3.0	5.0	8.0	11.0	17.5	25.0	33.0	47.0	60.0
ค่าอาร์เบรคต่ำสุด (Ω:โอห์ม)			100	100	100	50	50	35	35	20	17	17	10

2.2 รุ่นที่ใช้กับไฟ 3-เฟส 380V

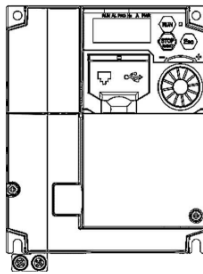
Model : C1-□□□HF		004	007	015	022	030	040	055	075	110	150	
ขนาดมอเตอร์	kW	LD	0.75	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5	11.0	15.0	18.5
		ND	0.4	0.75	1.5	2.2	3.0	4.0	5.5	7.5	11.0	15.0
	HP	LD	1.0	2.0	3.0	4.0	5.0	7.5	10.0	15.0	20.0	25.0
		ND	1/2	1.0	2.0	3.0	4.0	5.0	7.5	10.0	15.0	20.0
ขนาด kVA	200V	LD	1.3	2.6	3.5	4.5	5.7	7.3	11.5	15.1	20.4	25.0
		ND	1.1	2.2	3.1	3.6	4.7	6.0	9.7	11.8	15.7	20.4
	240V	LD	1.7	3.4	4.4	5.7	7.3	9.2	14.5	19.1	25.7	31.5
		ND	1.4	2.8	3.9	4.5	5.9	7.6	12.3	14.9	19.9	25.7
แรงบิดออกตัว		200 % at 0.5 Hz.										
ไฟฟ้าเข้า	แรงดันอินพุต		3-phase : 400V-15% to 480V +10%, 50 / 60Hz ±5%									
	กระแสอินพุต	LD	2.1	4.3	5.9	8.1	9.4	13.3	20.0	24.0	38.0	44.0
		ND	1.8	3.6	5.2	6.5	7.7	11.0	16.9	18.8	29.4	35.9
ไฟออก	แรงดันเอาต์พุต		3-phase : 380 to 480V									
	กระแสเอาต์พุต	LD	2.1	4.1	5.4	6.9	8.8	11.1	17.5	23.0	31.0	38.0
		ND	1.8	3.4	4.8	5.5	7.2	9.2	14.8	18.0	24.0	31.0
ค่าอาร์เบรคต่ำสุด (Ω:โอห์ม)		180	180	180	100	100	100	70	70	70	35	

3. ขนาด (Dimension)

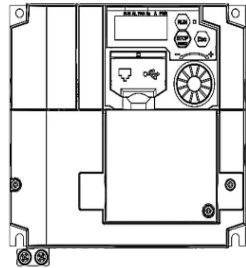
สามารถแบ่งขนาดได้ 6 ขนาด ตามภาพข้างล่าง



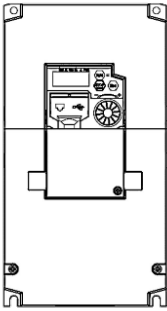
รูปที่ 1



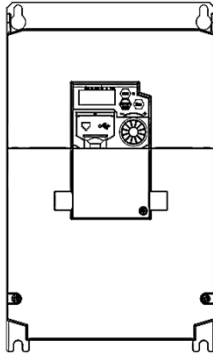
รูปที่ 2



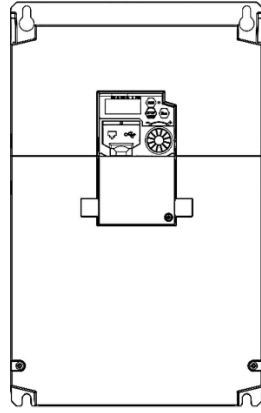
รูปที่ 3



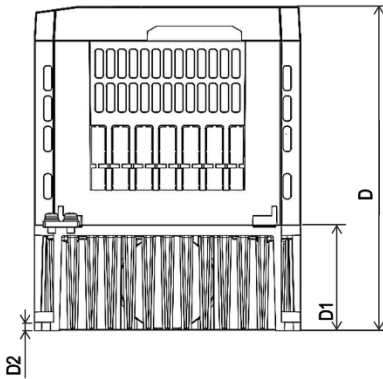
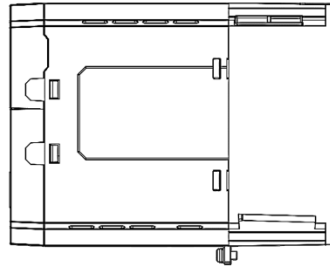
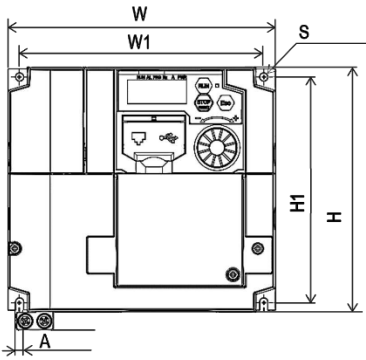
รูปที่ 4



รูปที่ 5



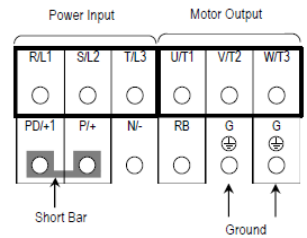
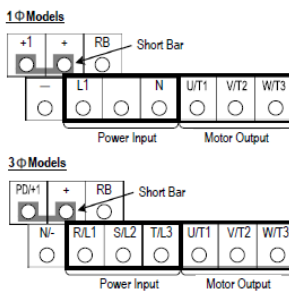
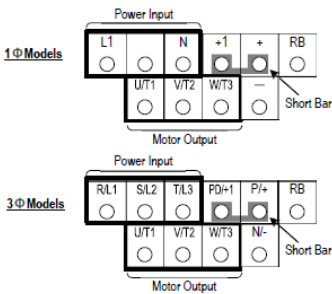
รูปที่ 6



Power	C1	รูป	W (mm)	W1 (mm)	H (mm)	H1 (mm)	D (mm)	D1 (mm)	D2 (mm)	A (mm)	S (mm)
1Ph 200V	001-002SF	1	68	56	128	118	109	13.5	4.5	5	4.5
	004SF						122.5	27			
	3Ph 200V						001-002LF	109			
004LF							122.5	27			
007LF							145.5	50			
1Ph 200V	007-022SF						2	108			
3Ph 200V	015-022LF	170.5	55								
3Ph 400V	004HF	143.5	28								
	007-030HF	170.5	55								
3Ph 200V	037LF	3	140	128	128	118	170.5	55	4.5	5	4.5
3Ph 400V	040HF										
3Ph 200V	055-075LF	4	140	122	260	248	155	73.3	6.5	6	6
	3Ph 400V										
3Ph 200V	110LF	5	180	160	296	284	175	97	5	7	7
3Ph 400V	110-150HF									7	7
3Ph 200V	150LF									7	7

4. จุดต่อไฟเข้า - ออก (Power Terminal)

R/L1, S/L2, T/L3	จุดต่อไฟเข้า	P/+, RB	จุดต่อ Resistor break
U/T1, V/T2, W/T3	จุดต่อมอเตอร์	P/+, N/-	จุดต่อ Breakig Unit ภายนอก
PD/+1, P/+	จุดต่อ DC Reactor	G	จุดต่อสายดิน

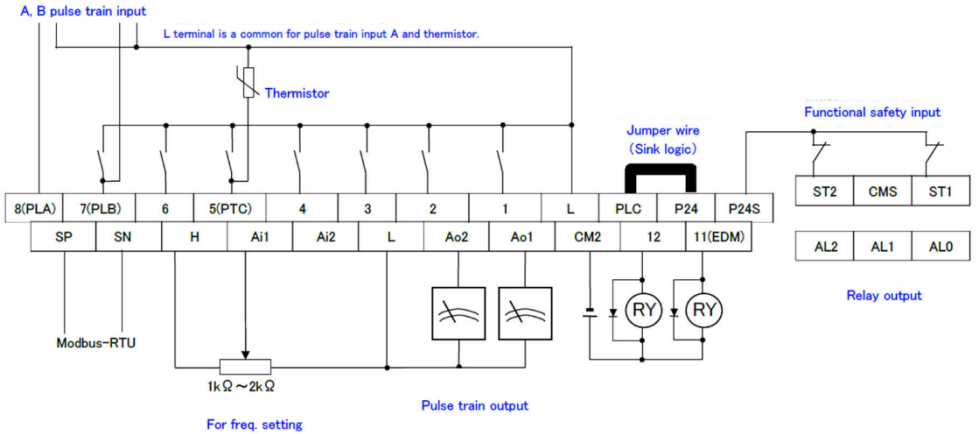


สำหรับอินเวอร์เตอร์ขนาด	
001 - 007LF	001 - 004SF
015 - 037LF	

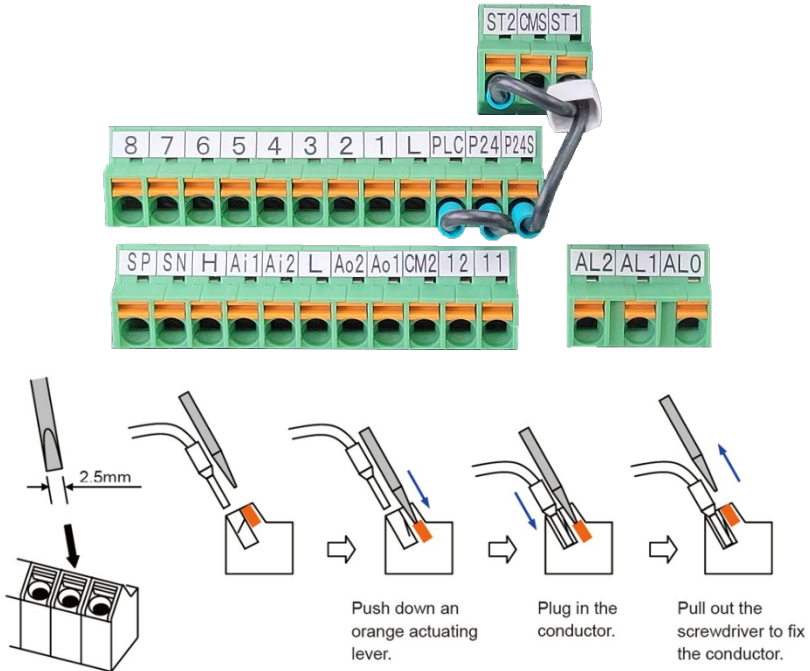
สำหรับอินเวอร์เตอร์ขนาด	
007 - 022SF	015 - 037LF
004 - 040HF	

สำหรับอินเวอร์เตอร์ขนาด	
055 - 150LF	055-150HF

4.1 การต่อวงจรควบคุม (Control Circuit)



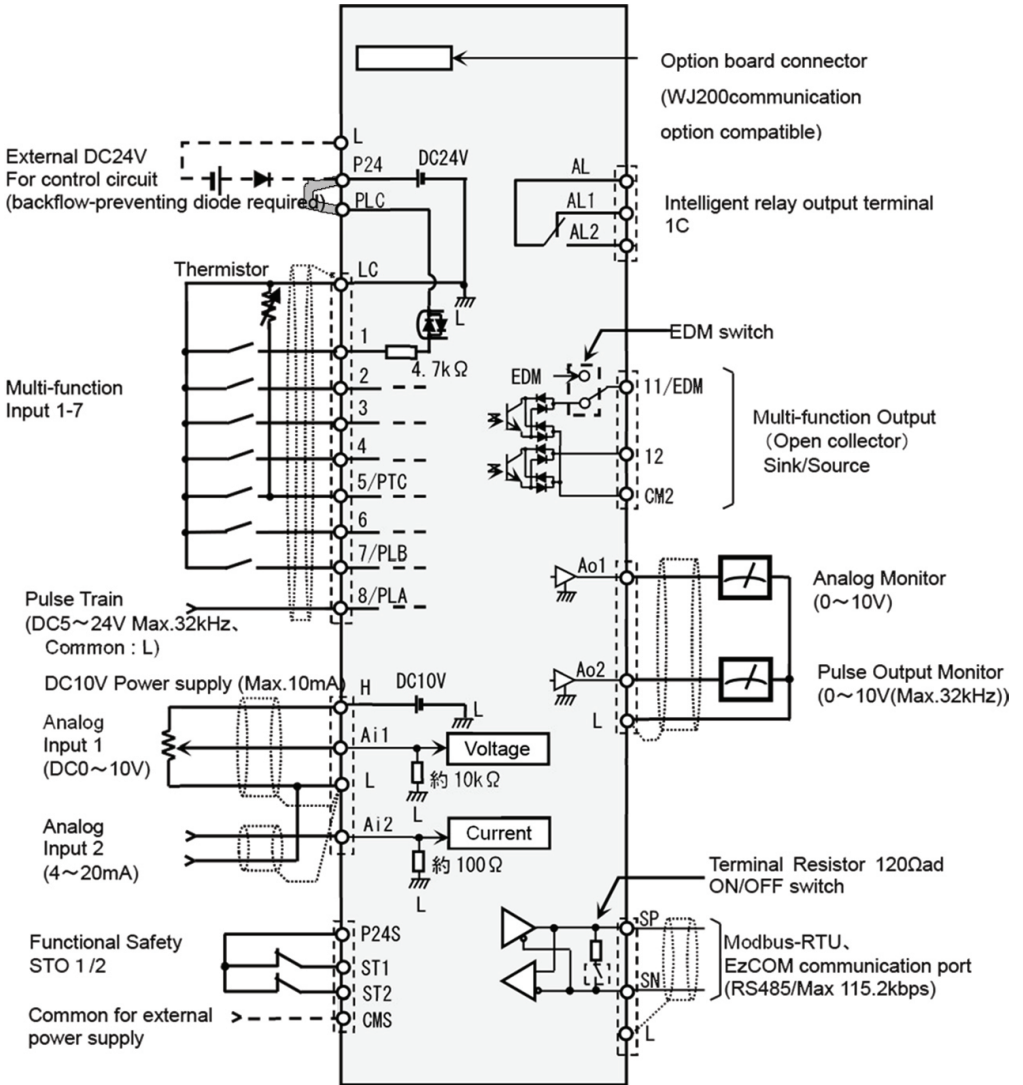
การเข้าสาย Control



รายละเอียดของจุดต่อวงจรควบคุม




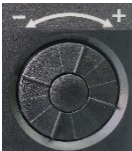

จุดต่อ	หน้าที่	รายละเอียด
P24	แหล่งจ่ายแรงดัน +24Vdc	24 Vdc, 100mA.
P24S	แหล่งจ่ายแรงดัน +24Vdc	24 Vdc ใช้สำหรับต่อไฟเลี้ยงไปยัง ST1 / ST2
PLC	จุดต่อร่วมช่องสัญญาณอินพุตเทอร์มินอล	Source type (connecting [P24] to [1] – [7])
		Sink type (connecting [L] to [1] – [7])
1	เทอร์มินอลอินพุตสามารถเปลี่ยนแปลงหน้าที่ได้	27VDC max. สถานะ ON : แรงดันระหว่างแต่ละเทอร์มินอล กับ PLC : 18 VDC (ต่ำสุด) สถานะ OFF : แรงดันระหว่างแต่ละเทอร์มินอล กับ PLC : 3 VDC (สูงสุด)
2		
3/GS1		
4/GS2		
5/PTC		
6		
7/EB		
PTC (5)	Motor thermistor input	ต่อระหว่าง 5 กับ L เพื่อตรวจสอบอุณหภูมิมอเตอร์ ตั้งค่าฟังก์ชัน
PLB (7)	Pulse train อินพุต B	32kHz สูงสุด ,จุดต่อร่วม [PLC]
PLA (8)	Pulse train อินพุต A	32kHz สูงสุด ,จุดต่อร่วม [L]
L (แถวบน)	จุดต่อร่วมช่องสัญญาณอินพุตเทอร์มินอล	จุดต่อร่วมช่องสัญญาณอินพุตเทอร์มินอล 1-7
11/EDM 12	สัญญาณเอาต์พุตแบบ Transistor	50mA max. ON state current 27 VDC max. OFF state voltage ใช้จุดต่อร่วม CM2 ,กรณีเลือกใช้ EDM : ISO13849-1 4VDC max. ON state voltage depression
CM2	จุดต่อร่วมช่องสัญญาณเอาต์พุตเทอร์มินอล	100 mA: max
Ao1	แรงดัน Analog เอาต์พุต	0 to 10VDC 2mA max.
Ao2	Pulse train เอาต์พุต	10VDC 2mA max.
L (แถวล่าง)	จุดต่อร่วมช่องสัญญาณ Analog อินพุต	จุดต่อร่วมช่องสัญญาณ Analog H, Ai1, Ai2
Ai2	กระแส Analog อินพุต 0-20mA	4 to 19.6 mA range, input impedance 100 Ω
Ai1	แรงดัน Analog อินพุต 0-10V	0 to 9.8 VDC ,input impedance 10 kΩ
H	แรงดัน Analog อ้างอิง +10V	10VDC nominal, 10mA max.
SP, SN	จุดต่อช่องการสื่อสาร	RS485 Modbus communication.
AL0 AL1 AL2	จุดต่อร่วมหน้าสัมผัส Relay หน้าสัมผัส Relay : NO หน้าสัมผัส Relay : NC	Maximum capacity of relays AL1–AL0 : 250VAC, 2A (R load)/ 0.2A (L load) 30VDC, 3A (R load)/ 0.6A (L load) AL2–AL0 : 250VAC, 1A (R load)/ 0.2A (L load) 30VDC, 1A (R load)/ (L load)
ST1, ST2	Safe torque off	IEC 61508, IEC 61800-5-2: SIL3, ISO 13849-1: Cat.3 PLe, IEC 60204-1:Stop Cat.0

ภาพการต่อสายคอนโทรลอินเวอร์เตอร์



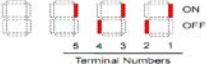
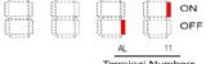

5. หน้าจอและการใช้งาน (Display)



หมายเลข	ชื่อ	รายละเอียด		
1	ปุ่มกด		ปุ่มรัน	สั่งรันอินเวอร์เตอร์ในโหมดการควบคุมด้วยหน้าจอ
			ปุ่มสตัดอป / รีเซ็ต	สั่งหยุดอินเวอร์เตอร์ในโหมดการควบคุมด้วยหน้าจอ / รีเซ็ตอินเวอร์เตอร์เมื่ออินเวอร์เตอร์ออลาม
			ปุ่มโปรแกรม	กดเข้า หรือออกจากเมนูการตั้งค่า
2	ไฟแสดงสถานะ	RUN		LED ติดเมื่ออินเวอร์เตอร์ทำงาน
		AL		LED ติดเมื่ออินเวอร์เตอร์ออลาม
		PRG		LED ติดเมื่อตั้งค่าพารามิเตอร์
		Hz		LED ติดเมื่อหน้าจอแสดงผลเป็นความถี่
		A		LED ติดเมื่อหน้าจอแสดงผลเป็นกระแส
		PWR		LED ติดเมื่อจ่ายไฟเข้าอินเวอร์เตอร์
3	Digital Potentiometer			<ul style="list-style-type: none"> - ใช้สำหรับเปลี่ยนแปลงการตั้งค่า โดยการหมุนไปด้านซ้าย - ขวา - กดปุ่มตรงกลาง เพื่อบันทึกค่าพารามิเตอร์
4	ช่องต่อ USB (ขวา) ช่องต่อ RJ45 (ซ้าย)			<ul style="list-style-type: none"> - ช่องต่อ USB (micro-USB) ใช้สำหรับเชื่อมต่อกับคอมพิวเตอร์ - ช่องต่อ RJ45 ใช้สำหรับเชื่อมต่อหน้าจอกับภายนอก

6. รายละเอียดพารามิเตอร์ (D, F, A, B, C, H, P)

พารามิเตอร์กลุ่ม “d” (d-Group)

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
d001	แสดงค่าความถี่เอาต์พุต	0.00 to 99.99 / 100.0 to 590.0 Hz.	-	Hz
d002	แสดงค่ากระแสที่ใช้งาน	0.0 to 655.3 A.	-	A
d003	แสดงทิศทางการหมุนของมอเตอร์	F : ตามเข็มนาฬิกา o : หยุด r : ทวนเข็มนาฬิกา	-	-
d004	แสดงค่าบ็อนกัลป์ของสัญญาณ PID	0 - 9999	-	-
d005	แสดงสถานะการทำงานของ Input Terminal			
d006	แสดงสถานะการทำงานของ Output Terminal			
d007	แสดงผลค่า จากการปรับสเกลที่กำหนดเอง	0 - 3999	-	-
d008	แสดงค่าความถี่จริงขณะใช้งาน	-590 to 590.0 [Hz]	-	Hz
d009	แสดงค่าคำสั่งแรงบิด	-200 to +200 %	0	%
d010	แสดงค่าไบอัสแรงบิด	-200 to +200 %	0	%
d012	แสดงค่าไบอัสแรงบิด	-200 to +200 %	0	%
d013	แสดงค่าแรงดันเอาต์พุต	0.0 to 600.0 V	0	V
d014	แสดงค่าพลังงานที่ใช้	0.0 to 999.9 kW	0	kW
d015	แสดงค่าพลังงานสะสม	0 - 99999000	0	kW
d016	แสดงเวลาการทำงานสะสม (Run)	0 - 9999 10 ,000 - 99,999 (100 - 999)	0	ชั่วโมง
d017	แสดงเวลาการทำงานสะสม (Power On)	0 - 9999 10 ,000 - 99,999 (100 - 999)	0	ชั่วโมง
d018	แสดงค่าอุณหภูมิที่ Heat Sink	-20 to 150	0	°C
d022	แสดงการเตือนอายุการใช้งานของ Capacitor กับพัดลม	1.Capacitor  2. พัดลม		
d023	EzSQ Program Counter	0 - 1024	-	-
d024	EzSQ Program Number	0000 - 9999	-	-
d025	User Monitor 1	-2147483647 to 2147483647	-	-
d026	User Monitor 2	-2147483647 to 2147483647	-	-
d027	User Monitor 3	-2147483647 to 2147483647	-	-
d029	แสดงค่าตำแหน่งที่ตั้ง	-268435455 to 268435455	-	-
d030	แสดงค่าตำแหน่งบ็อนกัลป์	-268435455 to 268435455	-	-
d050	แสดงค่าคู่	สลับค่าแสดงผลระหว่าง b160-b161	-	-
d060	แสดงโหมดการทำงาน	I-C : IM ND mode I-V : IM LD mode P : PM	-	-
d080	จำนวนครั้งที่เกิดการ Trip	0 to 65535	-	-
d081-86	แสดงการ Trip 1 – 6	รหัส Trip	-	-
d090	แสดงการเตือน (Warning)	รหัสการเตือน	0	V
d102	แสดงค่าแรงดัน DC Bus	0.0 to 999.9 / 1000. [V]	0	V
d103	แสดงภาระโหลดวงจรเบรก	0.0 to 100.0 [%]	0	%
d104	แสดงค่าสะสมของการตรวจจับความร้อน	0.0 to 100.0 [%]	0	%

พารามิเตอร์กลุ่ม “F” (F-Group)

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
F001	ตั้งค่าความถี่เอาต์พุต	0.00 - ความถี่สูงสุด (A004)	0.5	Hz
F002	ตั้งเวลาเร่งความเร็ว 1	0.01 - 3,600	10.00	วินาที
F202	ตั้งเวลาเร่งความเร็ว 1(Motor2)	0.01 - 3,600	10.00	วินาที
F003	ตั้งเวลาลดความเร็ว 1	0.01 - 3,600	10.00	วินาที
F203	ตั้งเวลาลดความเร็ว 1(Motor2)	0.01 - 3,600	10.00	วินาที
F004	กำหนดทิศทางการหมุนของมอเตอร์	00 : ตามเข็มนาฬิกา 01 : ทวนเข็มนาฬิกา	-	-

พารามิเตอร์กลุ่ม “A” (A-Group)

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
A001/201	เลือกการควบคุมความถี่ของอินเวอร์เตอร์	00 : ใช้โวลุ่มที่หน้าจอแยก 01 : ต่อโวลุ่มภายนอก 02 : ตั้งค่าที่ F001 03 : ต่อกับระบบมอดบัส (Modbus) 04 : ต่อกับอุปกรณ์เสริม (Option) 06 : ต่อกับระบบ pulse train 07 : ใช้ร่วมกับโปรแกรม Easy Sequence 10 : ฟังก์ชันการคำนวณ	01
A002/202	เลือกการควบคุมการทำงานของอินเวอร์เตอร์	01 : ควบคุมจากเทอร์มินอลอินพุต 02 : ควบคุมจากปุ่ม RUN-STOP ที่หน้าจอ 03 : ต่อกับระบบมอดบัส (Modbus) 04 : ต่อกับอุปกรณ์เสริม (Option)	01
A003/203	ตั้งความถี่พื้นฐานของมอเตอร์	30.0Hz - ค่าความถี่สูงสุด (A004)	50	Hz
A004/204	ตั้งความถี่สูงสุดในการใช้งาน	เท่ากับความถี่พื้นฐาน - 590.0Hz	50	Hz
A005	เลือกการทำงานของ [AT]	00 : เลือกระหว่าง [Ai1] และ [Ai2] 02 : เลือกระหว่าง [Ai1] และโวลุ่มที่หน้าจอ 03 : เลือกระหว่าง [Ai2] และโวลุ่มที่หน้าจอ	00
A011	ค่าความถี่เริ่มต้น Ai1-L	0.00 ถึง 590	0.0	Hz
A012	ค่าความถี่สุดท้าย Ai1-L	0.00 ถึง 590	0.0	Hz
A013	ค่าเปอร์เซ็นต์เริ่มต้น Ai1-L	0 ถึง 100	0	%
A014	เปอร์เซ็นต์สุดท้าย Ai1-L	0 ถึง 100	100	%
A015	เลือกการเริ่มต้นความถี่ของอินพุต Ai1-L	00 : เริ่มจากค่าใน A011, 01 : เริ่มที่ 0 Hz	01	Hz
A016	จำนวนการกรองความถี่	1 ถึง 30 (2 mSec), 31 (500 mSec)	8
A017	โหมดการใช้โปรแกรม Easy Sequence	00 : ไม่ใช้งาน 01 : ใช้เทอร์มินอล PRG 02 : ใช้ตลอดเวลา	00

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
A019	เลือกการทำงานของเครื่องตั้งความถี่ล่วงหน้า	00 : แบบโมนารีโหมด (ใช้ CF1-CF4) 01 : แบบบิตโหมด (ใช้ SF1-SF7)	00
A020	ตั้งค่าความถี่ล่วงหน้าที่ 0	0.00 – ความถี่สูงสุด	0.0	Hz
A021 - A035	ตั้งค่าความถี่ล่วงหน้าที่ 1-15	0.00 – ความถี่สูงสุด	0.0	Hz
A038	ความถี่จ็อก	0 ถึง 9.99	6.0	Hz
A039	การหยุดในโหมดการทำงานแบบจ็อก	00 : ไม่ให้มีการหยุดแบบอิสระ 01 : ไม่ให้มีการหน่วงหยุด ตามค่า F003 02 : ไม่ใช้การหยุดแบบ DC เบรก 03 : หยุดแบบอิสระ 04 : ตามค่า F003 05 : ใช้ DC เบรก	04
A041 /241	เลือกการทำงานของเทอร์คิบูส	00 : แบบปรับเอง : Manual 01 : แบบปรับอัตโนมัติ : Automatic	00
A042 /242	ตั้งค่าเทอร์คิบูส (Manual)	0.00 ถึง 20.0 %	1	%
A043 /243	ตั้งค่าความถี่เทอร์คิบูส (Manual)	0 ถึง 50.0 %	5	%
A044 /244	เลือกรูปแบบ V/F	00 : แรงบิดคงที่ (VC) 01 : แรงบิดเปลี่ยนแปลง (VP) 02 : กำหนดค่า V/F อิสระ (Free V/F) 03 : เวกเตอร์คอนโทรลแบบ SLV	00
A045 /245	ตั้งค่าเกณฑ์ของ V/F	20 ถึง 100 %	100	%
A046 /246	ตั้งค่าเกณฑ์ขีดเซย์แรงดันของอินเวอร์เตอร์	0 ถึง 255	100
A047 /247	ตั้งค่าเกณฑ์ขีดเซย์ค่าสลิปของ iSLV	1 ถึง 255	100
A051	เลือกการทำงานของ ดี.ซี.เบรก	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน 02 : ทำงานตามความถี่ A052	00
A052	ตั้งค่าความถี่ ดี.ซี.เบรก	0.00 ถึง 60.0	0.5	Hz
A053	ตั้งเวลารอกการเบรกด้วย ดี.ซี.	0.0 ถึง 5.0	0.0	วินาที
A054	ตั้งความแรงของ ดี.ซี เบรก	0 ถึง 100/70 (ND/LD)	50	%
A055	ตั้งเวลาของการเบรกด้วย ดี.ซี.	0.0 ถึง 60.0	0.0	วินาที
A056	เลือกการตรวจจับสัญญาณ ที่อินพุต [DB]	00 : ขอบสัญญาณ (Edge) 01 : ระดับของสัญญาณ (Level)	01
A057	เริ่มต้นความแรงของเบรก ดี.ซี.	0 ถึง 100/70 (ND/LD)	0	%
A058	เวลาเริ่มต้นของเบรก ดี.ซี.	0.0 ถึง 60.0	0.0	วินาที
A059	ความถี่พาหะของเบรกด้วย ดี.ซี.	2.0 ถึง 15.0/10.0 (ND/LD)	5.0	kHz
A061	จำกัดความถี่สูงสุด (Upper limit)	0.00 / A062 ถึง A004	0.00	Hz
A062/262	จำกัดความถี่ต่ำสุด (Lower limit)	0.00 / b082 ถึง A061	0	Hz
A063,A065 A067	ตั้งค่าจุดกึ่งกลางของความถี่กระโดด 1, 2, 3	0.00 ถึง 590.0	0.00	Hz
A064,A066 A068	ตั้งความกว้างของความถี่กระโดด 1, 2, 3	0.00 ถึง 10.00	1.0	Hz
A069	หยุดเวลาที่ความถี่ที่ต้องการ	0.00 ถึง 590.0	0.0	Hz

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
A070	เวลาหยุดที่ความถี่ที่ต้องการ	0.0 ถึง 60.0	0.0	วินาที
A071	เลือกการทำงานแบบ PID	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน 02 : ทำงานตรงข้ามกับสัญญาณเอาต์พุต	00
A072	ตั้งค่า P ของการทำงาน PID	0.0 ถึง 25.00	1.0
A073	ตั้งค่า I ของการทำงาน PID	0.00 ถึง 3600	1.0	วินาที
A074	ตั้งค่า D ของการทำงาน PID	0.00 ถึง 100.0	0.00	วินาที
A075	ตั้งค่าสเกลของการป้อนกลับ (PV)	0.01 ถึง 99.99	1.0
A076	เลือกตั้งค่าอ้างอิงของสัญญาณ PID	00 : กระแส (จุด Ai2) 01 : แรงดัน (จุด Ai1) 02 : มอดบัส (Modbus) 03 : ความถี่ Pulse train 10 : ตาม A141/A142	00
A077	เลือกรูปแบบการกลับการทำงานของ PID	00 : อินพุต PID = SP-PV 01 : อินพุต PID = -(SP-PV)	00
A078	จำกัดสัญญาณเอาต์พุตของ PID	0.0 ถึง 100.0	0	%
A079	เลือกรูปแบบสัญญาณป้อนกลับของ PID	00 : ไม่ทำงาน 01 : แรงดัน (จุด Ai1) 02 : กระแส (จุด Ai2)	00
A081	เลือกการรักษาแรงดันให้คงที่ (AVR)	00 : ทำงานตลอดเวลา 01 : ไม่ทำงาน 02 : ทำงานตลอดยกเว้นช่วงลดความเร็ว	02
A082	เลือกแรงดันของ AVR	200 : 200 /215 /220 /230 /240 400 : 380 /400 /415 /440 /460 /480	200/400	V
A083	เวลาของการกรองแรงดัน AVR	0.00 ถึง 100.0	0.3	วินาที
A084	เกณฑ์ลดเวลาของแรงดัน AVR	50 ถึง 200	100	%
A085	เลือกโหมดการทำงาน	00 : โหมดปกติ 01 : โหมดประหยัดพลังงาน	00
A086	ปรับค่าประหยัดพลังงาน	0.0 ถึง 100	50	%
A092/292	ตั้งค่าความเร่งที่ 2	0.01 ถึง 3600	10	วินาที
A093/293	ตั้งค่าความหน่วงที่ 2	0.01 ถึง 3600	10	วินาที
A094	เลือกวิธีการแปลงความเร่งและหน่วยจาก ค่าที่ 1 เป็นค่าที่ 2	00 : เปลี่ยนด้วยจุดต่อ 2CH 01 : เปลี่ยนด้วยการตั้งค่าความถี่ 02 : เปลี่ยนด้วยสัญญาณ FW กับ REV	00
A095	ความถี่ที่จะเปลี่ยนความเร่งจาก 1 เป็น 2	0.00 ถึง 590.0	0.00	Hz.
A096	ความถี่ที่จะเปลี่ยนความหน่วงจาก 1 เป็น 2	0.00 ถึง 590.0	0.00	Hz.
A097	เลือกรูปแบบของความเร่ง	00 : เส้นตรง 01 : เส้นโค้ง-S	00
A098	เลือกรูปแบบของความหน่วง	02 : เส้นโค้ง-U 03 : เส้นโค้ง-U กลับด้าน 04 : แบบโค้ง S แต่ส่วนกลางเป็นเส้นตรง(EL-S)	00
A101	ความถี่เริ่มต้น Ai2-L	0.00 ถึง 590.0	0.00	Hz.
A102	ความถี่สุดท้าย Ai2-L		0.00	Hz.
A103	เปอร์เซ็นต์จุดเริ่มต้น Ai2-L	0 - 100 %	20	%
A104	เปอร์เซ็นต์จุดสุดท้าย Ai2-L		100	%
A105	เลือกการเริ่มต้นความถี่ Ai2-L	00 : เริ่มจากค่า A101 01 : เริ่มที่ 0 Hz	00
A131	ค่าความโค้งของความเร่ง	01(ขยายตัวเล็กน้อย) - 10(ขยายตัวมากที่สุด)	02
A132	ค่าความโค้งของความหน่วง		02

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
A141	เลือกสัญญาณอินพุต A สำหรับฟังก์ชันการคำนวณ	00 : ปุ่ม เพิ่มค่า-ลดค่า ที่หน้าจอ 01 : ไวลุ่มที่หน้าจอ 02 : อินพุตที่จุด [Ai1] 03 : อินพุตที่จุด [Ai2]	00
A142	เลือกสัญญาณอินพุต B สำหรับฟังก์ชันการคำนวณ	04 : ระบบเน็ตเวอร์ค 05 : ต่อกับอุปกรณ์เสริม (Option) 07 : ต่อกับระบบ Pulse train	02
A143	เลือกวิธีการคำนวณ	00 : ADD (A input + B input) 01 : SUB (A input - B input) 02 : MUL (A input x B input)	00
A145	ตั้งการเพิ่มค่าความถี่	0.00 ถึง 590.0	0.00
A146	เลือกทิศทางการเพิ่มค่าความถี่	00 : ความถี่ที่ตั้ง + (A145) 01 : ความถี่ที่ตั้ง - (A145)	00
A150	EL-S curve ที่จุดเริ่มการเร่ง	0 - 50 %	10	%
A151	EL-S curve ที่จุดจบการเร่ง	0 - 50 %	10	%
A152	EL-S curve ที่จุดเริ่มการลด	0 - 50 %	10	%
A153	EL-S curve ที่จุดจบการลด	0 - 50 %	10	%
A154	การหยุดความถี่ขณะลดความเร็ว	0.00 ถึง 590.0	0.00	Hz.
A155	เวลาในการหยุดความถี่ขณะลดความเร็ว	0.0 ถึง 60.0	0.0	วินาที
A156	ตั้งเกณฑ์การทำงานของ PID	0.00 ถึง 590.0	0	Hz.
A157	ตั้งเวลาการทำงานของ PID	0.0 ถึง 25.5	0	วินาที
A161	ความถี่เริ่มต้น VR	0.00 ถึง 590.0	0	Hz.
A162	ความถี่สุดท้าย VR		0	Hz.
A163	เปอร์เซ็นต์จุดเริ่มต้น VR	0 - 100 %	0	%
A164	เปอร์เซ็นต์จุดสุดท้าย VR		100	%
A165	เลือกการเริ่มต้นความถี่ VR	00 : เริ่มจากค่า A161 01 : เริ่มที่ 0 Hz	01	...

พารามิเตอร์กลุ่ม “b” (B-Group)

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
b001	เลือกโหมดทำงานของการเริ่มทำงานใหม่อัตโนมัติ	00 : Trip และไม่เริ่มทำงานอัตโนมัติ 01 : รีเซ็ตที่ 0 Hz 02 : ให้ทำงานต่อเนื่องหลังจากความถี่เท่ากัน 03 : Trip หลังจากหยุดและความถี่เท่ากัน 04 : เริ่มทำงานหลังจากความถี่เท่ากัน	00
b002	ตั้งค่าเวลาในช่วงไฟตก	0.3 ถึง 25.0	1.0	วินาที
b003	ตั้งเวลารอ ก่อนที่มอเตอร์จะเริ่มทำงานใหม่	0.3 ถึง 100.0	1.0	วินาที
b004	เลือกการทำงานของอลาม เมื่อเกิดไฟตก	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน 02 : ไม่ทำงานในการหยุดปกติ	00	...
b005	จำนวนครั้งของการเริ่มต้นใหม่หลังจากไฟตก	00 : 16 ครั้ง 01 : ทุกครั้ง	00	...
b007	ตั้งค่าความถี่ต่ำสุดที่จะเริ่มทำงานใหม่	0.00 ถึง 590.0	0.0	Hz.
b008	เลือกการทำงานใหม่หลังจากเกิดแรงดัน หรือกระแสเกิน	00 : ทริปและไม่รีเซ็ตที่อัตโนมัติ 01 : รีเซ็ตที่ 0 Hz 02 : ให้ทำงานต่อเนื่องหลังจากความถี่เท่ากัน 03 : ทริปหลังจากหยุดและความถี่เท่ากัน 04 : รีเซ็ตที่หลังจากความถี่เท่ากัน	0	...
b010	จำนวนครั้งของการเริ่มต้นใหม่หลังจากเกิดแรงดัน หรือกระแสเกิน	0 ถึง 3	3	ครั้ง
b011	ตั้งเวลารอก่อนเริ่มทำงานใหม่	0.3 ถึง 100.0	1.0	วินาที
b012/212	ตั้งระดับของ Electronics thermal Overload	20% ถึง 100% ของพิกัดกระแสอินเวอร์เตอร์	...	A
b013/213	เลือกรูปแบบของ Electric thermal Overload	00 : แรงบิดลดลง 01 : แรงบิดคงที่	1	...
b015	Electronic Thermal (ความถี่) แบบอิสระที่ 1	0 ถึง Electronic Thermal (ความถี่) รูปแบบ อิสระที่ 2	0	Hz.
b016	รูปแบบอิสระที่ 1 ของ Electronic Thermal (กระแส)	0 ถึง พิกัดกระแสอินเวอร์เตอร์	0.00	A.
b017	Electronic Thermal (ความถี่) แบบอิสระที่ 2	Electronic Thermal แบบอิสระที่ 1 ถึง Electronic Thermal แบบอิสระที่ 3	0	Hz.
b018	รูปแบบอิสระที่ 2 ของ Electronic Thermal (กระแส)	0 ถึง พิกัดกระแสอินเวอร์เตอร์	0.00	A.
b019	รูปแบบอิสระที่ 3 ของ Electronic Thermal (ความถี่)	Electronic Thermal (ความถี่) แบบอิสระที่ 2 ถึง 590 Hz.	0	Hz.
b020	รูปแบบอิสระที่ 3 ของ Electronic Thermal (กระแส)	0 ถึง พิกัดกระแสอินเวอร์เตอร์	0.00	A.

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
b021	เลือกการจำกัดการทำงานของโอเวอร์โหนด	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงานในช่วงความเร่ง และความเร็วกงที่ 02 : ทำงานในช่วงความเร็วกงที่เท่านั้น 03 : ทำงานในช่วงความเร่ง และความเร็วกงที่ (กระแสนอกกลับ)	01	...
b022 /022	ตั้งค่าระดับกระแสโอเวอร์โหนด	20 ถึง 200/150 (ND/LD)	1.5 เท่า	A.
b023 /023	ตั้งค่าเวลาหน่วงในช่วงที่เกิดโอเวอร์โหนด	0.1 ถึง 3000	1.0	วินาที
b024	เลือกการทำงานโอเวอร์โหนดแบบที่ 2	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงานในช่วงความเร่ง และความเร็วกงที่ 02 : ทำงานในช่วงความเร็วกงที่เท่านั้น 03 : ทำงานในช่วงความเร่ง และความเร็วกงที่ (กระแสนอกกลับ)	01	...
b025	ตั้งค่าระดับกระแสโอเวอร์โหนดแบบที่ 2	20 ถึง 200/150 (ND/LD)	1.5 เท่า	A.
b026	ตั้งค่าเวลาหน่วง 2 ในช่วงที่เกิดโอเวอร์โหนด	0.1 ถึง 3000	1.0	วินาที
b027	ยกเลิกการตรวจจับกระแสเกิน	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน	01	...
b028	ระดับกระแสก่อนการเริ่มใหม่	20 ถึง 200/150 (ND/LD)	xxx	A.
b029	ตั้งค่าเวลาหน่วงก่อนการเริ่มใหม่	0.1 ถึง 3000	0.5	วินาที
b030	ตั้งค่าของความถี่การเริ่มใหม่	00 : ความถี่สุดท้ายที่ยืด 01 : ความถี่สูงสุด 02 : ความถี่ที่ตั้งไว้	0	...
b031	โหมดการล๊อคโปรแกรม	00 : พารามิเตอร์ทุกตัวล๊อคเมื่อ SFT ทำงาน 01 : พารามิเตอร์ทุกตัวและฟังก์ชัน F001 ล๊อคเมื่อ SFT ทำงาน 02 : ล๊อคพารามิเตอร์ทุกตัว 03 : ล๊อคพารามิเตอร์ทุกตัว และพารามิเตอร์ ความถี่ F001 10 : สามารถแก้ไขค่าได้ขณะที่เครื่องทำงาน	00	...
b033	ตั้งค่าความยาวสายมอเตอร์	5 ถึง 20	10	...
b034	ตั้งเวลาการเตือน Run /Power	0 ถึง 9999 / 1000 ถึง 6553	0	Hr.
b035	จำกัดทิศทางหมุนของมอเตอร์	00 : ทำได้ทั้งสองทาง 01 : ตามเข็มเท่านั้น 02 : ทวนเข็มนาฬิกา	00	...
b036	เลือกค่าเพื่อออกอย่างตัวนิมวนล	0 ถึง 255 (สั้น-นาน)	2	...
b037	จำกัดค่าการแสดงผล	00 : แสดงทั้งหมด 01 : ฟังก์ชันแสดงผลเฉพาะ 02 : แสดงค่าตามที่กำหนด 03 : เฉพาะข้อมูลที่มีการเปลี่ยนแปลง 04 : ฟังก์ชันพื้นฐาน 05 : เฉพาะฟังก์ชันแสดงผล	04	...
b038	เลือกค่าการแสดงผลเริ่มต้น	000 : แสดงฟังก์ชันค่าตามที่กดปุ่ม SET ไว้ 001 - 060 (d001-d060) 201 : F001 202 : แสดงค่าฟังก์ชันสุดท้ายที่กดปุ่ม STR	001

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
b039	ตั้งค่า User Parameter อัตโนมัติ	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน	00
b040	เลือกการจำกัดแรงบิด	00 : ตั้งค่า Quadrant 1-4, ตั้งค่าใน b041-b044 01 : เปลี่ยนโดย Terminal 02 : สัญญาณอนาล็อกที่ขา Ai1	00
b041-044	จำกัดแรงบิด Q1-Q4	0-200 % ,(No) ไม่ใช่	200	%
b045	เลือกการทำงาน LAD Stop	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน	00
b046	ป้องกันการหมุนกลับทิศทาง	00 : ไม่ป้องกัน 01 : ป้องกัน	01
b049	เลือกโหมดการใช้งานกับมอเตอร์ หนัก-เบา	00 : งานหนัก (ND Mode) 01 : งานเบา (LD Mode)	00
b050	เลือกการทำงาน เมื่อไฟตก	00 : Trip 01 : หน่วงเวลาแล้วหยุด 02 : หน่วงเวลาแล้วหยุดด้วยการควบคุม DC Bus 03 : หน่วงเวลาแล้วหยุดด้วยการควบคุม DC Bus แล้วเริ่มต้นใหม่	00
b051	ตั้งค่าระดับแรงดัน DC Bus เพื่อควบคุมการ หน่วงขณะไฟตก	0 - 1000	220/440	Vdc
b052	ตั้งค่าระดับแรงดันเกินเพื่อควบคุมเวลาหน่วง	0 - 1000	360/720	Vdc
b053	เวลาหน่วงของการควบคุม	0.01 - 3600	1.0	วินาที
b054	ความถี่แรกของการทำงาน	0.0 - 10.0 Hz.	0.0	Hz.
b060	ระดับช่วงสูงสุดของการเปรียบเทียบสัญญาณ Ai1	0 - 100 %	100
b061	ระดับช่วงต่ำสุดของการเปรียบเทียบสัญญาณ Ai1	0 - 100 %	0
b062	ช่วง Hysteresis การเปรียบเทียบสัญญาณ Ai1	0 - 10 %	0
b063	ระดับช่วงสูงสุดของการเปรียบเทียบสัญญาณ Ai2	0 - 100 %	100
b064	ระดับช่วงต่ำสุดของการเปรียบเทียบสัญญาณ Ai2	0 - 100 %	0
b065	ช่วง Hysteresis การเปรียบเทียบสัญญาณ Ai2	0 - 10 %	0
b070	ระดับแรงดันสัญญาณ Ai1 เมื่อถูกปลดออก	0 - 100%	0
b071	ระดับแรงดันสัญญาณ Ai2 เมื่อถูกปลดออก	0 - 100%	0
b075	ตั้งค่าอุณหภูมิรอบข้าง	- 10 ถึง 50 °C	40	°C
b078	เคลียร์ค่า Watt-hour	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน	00
b079	ตั้งค่าตัวคูณ Watt-Hour	1 - 1000	1
b082	ตั้งค่าเริ่มต้นความถี่ขาออก	0.10 - 9.99 Hz	0.50	Hz.
b083	ความถี่พาหะ	2.0 - 15.0 kHz.	2.00	kHz.
b084	โหมดการเริ่มต้นใหม่	00 : ไม่ทำงาน 01 : ลบประวัติการ Trip 02 : เริ่มต้นใหม่ทุกพารามิเตอร์ 03 : ลบประวัติการ Trip และเริ่มต้นใหม่ทุก พารามิเตอร์ 04 : ลบประวัติการ Trip และเริ่มต้นใหม่ ทุกพารามิเตอร์ ลบโปรแกรม EzSQ	00
b085	เลือกโซนการเริ่มต้นใหม่	00 : Area A 01 : Area B 03 : Area C	00
b086	ปรับตั้งค่าตัวคูณความถี่ (แสดงผลที่ d007)	0.01 - 99.99	1.0

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
b087	การสั่งหยุดทำงานจากหน้าจอบควบคุม	00 : ทำงาน 01 : ไม่ทำงาน 02 : ไม่ทำงานขณะหยุด	00
b088	เริ่มทำงานใหม่หลังจาก Free Run	00 : เริ่มทำงานที่ 0 Hz. 01 : เริ่มทำงาน ณ ความเร็วขณะนั้น 02 : เริ่มทำงานที่ความเร็วที่ตั้งไว้	00
b089	การปรับลดความเร็วพัดลมอัตโนมัติ	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงานโดยการตรวจจบบจากกระแสที่ใช้งาน 02 : ทำงานโดยการตรวจจบบจากอุณหภูมิ	01
b090	ตั้งค่าอัตราการเบรก	0.0 – 10.0 (0-100%)	00	%
b091	เลือกโหมดการหยุดทำงาน	00 : ตามค่า F003 01 : Free Run	00
b092	ควบคุมการทำงานของพัดลมระบายความร้อน	00 : ทำงานตลอดเวลา 01 : ทำงานขณะที่มีสัญญาณสั่ง Run 02 : ทำงานตามอุณหภูมิ	01
b093	ลบค่าการทำงานของพัดลม	00 : นับเวลาทำงาน 01 : ลบข้อมูล	00	
b094	เลือกรูปแบบการคืนค่าเริ่มต้น	00 : ทุกพารามิเตอร์ 01 : ทุกพารามิเตอร์ยกเว้น Input / Output Terminal และการสื่อสาร 02 : เฉพาะกลุ่ม Uxxx 03 : ยกเว้นกลุ่ม Uxxx และ b037	00
b095	เลือกการทำงานวงจรเบรก	00 : ไม่ทำงาน 01 : ในช่วงที่อินเวอร์เตอร์ RUN เท่านั้น 02 : ตลอดเวลา	00
b096	ระดับแรงดันของวงจรเบรก	330 to 380V / 660 to 760V	360/720	V
b097	ตั้งค่าความต้านทาน อาร์เบรก	ความต้านทานต่ำสุด (ตามพิกัดไดรฟ์) ถึง 600.0	ค่าต่ำสุด	Ω
b100	ตั้งค่าความเร็ว V/F ค่าที่1	0.0 ถึง b102	0	Hz.
b101	ตั้งค่าแรงดัน V/F ค่าที่1	0.0 ~ 800.0 V	0.0	V
b102	ตั้งค่าความเร็ว V/F ค่าที่2	b100 ถึง b104	0	Hz.
b103	ตั้งค่าแรงดัน V/F ค่าที่2	0.0 ~ 800.0 V	0.0	V
b104	ตั้งค่าความเร็ว V/F ค่าที่3	b102 ถึง b106	0	Hz.
b105	ตั้งค่าแรงดัน V/F ค่าที่3	0.0 ~ 800.0 V	0.0	V
b106	ตั้งค่าความเร็ว V/F ค่าที่4	b104 ถึง b108	0	Hz.
b107	ตั้งค่าแรงดัน V/F ค่าที่4	0.0 ~ 800.0 V	0.0	V
b108	ตั้งค่าความเร็ว V/F ค่าที่5	b108 ถึง b110	0	Hz.
b109	ตั้งค่าแรงดัน V/F ค่าที่5	0.0 ~ 800.0 V	0.0	V
b110	ตั้งค่าความเร็ว V/F ค่าที่6	b108 ถึง b112	0	Hz.
b111	ตั้งค่าแรงดัน V/F ค่าที่6	0.0 ~ 800.0 V	0.0	V
b112	ตั้งค่าความเร็ว V/F ค่าที่7	b110 ถึง 590	0	Hz.
b113	ตั้งค่าแรงดัน V/F ค่าที่7	0.0 ~ 800.0 V	0.0	V

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
b120	ควบคุมการเบรก	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงานพร้อมเบรก ดี.ซี 02 : ทำงานโดยไม่ใช้เบรก ดี.ซี	00
b121	เบรกรอเวลาการปล่อย	0.00 ถึง 5.00 [s]	0.00	วินาที
b122	เบรกรอเวลาการเร่ง	0.00 ถึง 5.00 [s]	0.00	วินาที
b123	เบรกรอเวลาหยุด	0.00 ถึง 5.00 [s]	0.00	วินาที
b124	เบรกรอเวลาการยืนยัน	0.00 ถึง 5.00 [s]	0.00	วินาที
b125	ตั้งค่าความถี่ปล่อยเบรก	0.00 to 99.99 / 100.0 to 590.0 [Hz]	0.00	Hz.
b126	ตั้งค่ากระแสปล่อยเบรก	0 ถึง 200 % ของพิกัดกระแส	xxx	A.
b127	ความถี่ในการเบรก	0.00 to 99.99 / 100.0 to 590.0 [Hz]	0.00	Hz.
b130	LADSTOP ทำงานเมื่อแรงดันเกิน	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน 02 : ทำงานพร้อมอัตราเร่ง	00
b131	ตั้งระดับแรงดันเกิน LADSTOP	330 to 395 / 660 to 790 V	xxx	Vdc
b132	ตั้งค่าเมื่อ DC Bus AVR คงที่	0.10 to 30.00 [s]	1.00	วินาที
b133	DC Bus AVR ขณะหน่วงลด [P]	0.00 to 5.00	0.20
b134	DC Bus AVR ขณะหน่วงลด [I]	0.0 to 150.0 [s]	1.0	วินาที
b145	เลือกการทำงานอินพุต GS	00 : ไม่ทริป 01 : ทริป E37 02 : ทริป E98/E99/-S--- 03 : ทริป E99/-S--- 04 : -S--- 05 : ทริป E99/-S--/-F** 06 : ทริป -S--/-F**	00
b150	เลือกการแสดงผล	d001 - d030	001
b160	เลือกการแสดงผลค่าที่1	d001 - d030	001
b161	เลือกการแสดงผลค่าที่2	d001 - d030	002
b163	เปลี่ยนการแสดงผลระหว่าง d001 กับ d007	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน	00
b164	กลับสู่การแสดงผลตั้งต้นอัตโนมัติ	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน	00
b165	เลือกการแสดงผลเมื่อหน้าจอแสดงผลภายนอก ไม่ได้ต่อใช้งาน	00 : Trip 01 : Trip หลังจากมอเตอร์หยุดแล้ว 02 : ไม่สนใจ 03 : Trip หลังจาก Free run 04 : ลดความเร็วแล้วหยุดมอเตอร์	02
b166	เลือก การอ่าน/เขียน ข้อมูล	00 : อ่าน หรือ เขียนข้อมูลได้ 01 : ป้องกันการอ่าน หรือ เขียนข้อมูล	00
b171	โหมดเลือกการทำงานกับมอเตอร์	00 : ไม่เลือก 01 : มอเตอร์เหนี่ยวนำ (Induction Motor) 03 : มอเตอร์ PM (Permanent Magnet Motor)	00
b180	การเริ่มต้น	00 : ไม่ทำงาน 01 : ทำงาน	00
b190	ตั้งคาร์ทส์ผ่าน A	0 : ไม่มี /0001-FFFF (รหัส)	0000
b191	ป้อนรหัสผ่าน A	0000 - FFFF	0000
b192	ตั้งคาร์ทส์ผ่าน B	0 : ไม่มี /0001-FFFF (รหัส)	0000
b193	ป้อนรหัสผ่าน B	0000 - FFFF	0000

พารามิเตอร์กลุ่ม “C” (C-Group)

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
C001	เลือกหน้าที่อินพุต (1)	ดูรายละเอียดในตาราง C-1	00 (FW)
C002	เลือกหน้าที่อินพุต (2)		01 (RV)
C003	เลือกหน้าที่อินพุต (3)		02 (CF1)
C004	เลือกหน้าที่อินพุต (4)		03 (CF2)
C005	เลือกหน้าที่อินพุต (5)		09 (2CH)
C006	เลือกหน้าที่อินพุต (6)		18 (RS)
C007	เลือกหน้าที่อินพุต (7)		13 (USP)
C011 - C017	เลือกสถานะการทำงานของอินพุต 1 - 7	00 : NO-ปกติเปิด 01 : NC-ปกติปิด	00 (NC)
C021	เลือกหน้าที่เอาต์พุต (11)	ดูรายละเอียดในตาราง C-2	01 (FA1)
C022	เลือกหน้าที่เอาต์พุต (12)		00 (RUN)
C026	เลือกหน้าที่เอาต์พุต Relay		05 (AL)
C027	เลือกสัญญาณ Ao2 (Pulse / PWM)	00 : ความถี่จ่ายออก 01 : กระแสจ่ายออก 02 : แรงบิดจ่ายออก 03 : ความถี่ตัดจัตอล 04 : โวลต์จ่ายออก 05 : พลังงานที่ใช้ 06 : Thermal Overload 07 : ความถี่ LAD 08 : แสดงกระแส 10 : อุณหภูมิเครื่องระบายความร้อน 12 : ใช้งานทั่วไป YA0 15 : Pulse input 16 : ตัวเลือกเสริม	07
C028	เลือกหน้าที่สัญญาณเอาต์พุต Ao1	00 : ความถี่ 01 : กระแส 02 : แรงบิด 04 : แรงดันขาออก 05 : พลังงานที่ใช้ 06 : Thermal Overload 07 : ความถี่ LAD 10 : อุณหภูมิเครื่องระบายความร้อน 11 : แรงบิดขาออก 13 : ใช้งานทั่วไป YA1 16 : ตัวเลือกเสริม	07
C030	ปรับอัตราส่วนแสดงค่ากระแส	20% - 200%	ตามพิกัด	A
C031	เลือกสถานะการทำงานของเอาต์พุต 11	00 : NO ปกติเปิด	00 (NO)
C032	เลือกสถานะการทำงานของเอาต์พุต 12	01 : NC ปกติปิด	00 (NO)
C036	เลือกสถานะเอาต์พุต Relay		01 (NC)

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
C038	โหมดการตรวจจับสัญญาณเอาต์พุตต่ำ	00 : ขณะเวลาเร่ง/เวลาหน่วง ความเร็วคงที่ 01 : เฉพาะความเร็วคงที่	01
C039	เลือกระดับตรวจจับเอาต์พุตต่ำ	0.0 – 2.0% ของพิคกิ้งกระแส	ตามพิคกิ้ง
C040	โหมดสัญญาณเตือนโอเวอร์โวลต์	00 : ขณะเวลาเร่ง/เวลาหน่วงความเร็วคงที่ 01 : เฉพาะความเร็วคงที่	01
C041/241	สัญญาณเตือนโอเวอร์โวลต์มอเตอร์	0 - 200% ของพิคกิ้งกระแส	ตามพิคกิ้ง	A
C042	ความถี่เป้าหมายช่วงเวลาเร่ง	0.00 ถึง 99.99 / 100.0 ถึง 590.0Hz	0.00	Hz.
C043	ความถี่เป้าหมายช่วงเวลาลด	0.00 ถึง 99.99 / 100.0 ถึง 590.0Hz	0.00	Hz.
C044	ระดับการหักเห PID	0.0 ถึง 100%	0.00	%
C045	ความถี่เป้าหมายช่วงเวลาเร่ง 2	0.00 ถึง 99.99 / 100.0 ถึง 590.0Hz	0.00	Hz.
C046	ความถี่เป้าหมายช่วงเวลาลด 2	0.00 ถึง 99.99 / 100.0 ถึง 590.0Hz	0.00	Hz.
C047	อัตราส่วน Pulse train อินพุต [8]	0.01 ถึง 99.99	1
C052	จำกัดสัญญาณป้อนกลับสูงสุดของ PID	0.0 ถึง 100 %	100	%
C053	จำกัดสัญญาณป้อนกลับต่ำสุดของ PID	0.0 ถึง 100 %	0	%
C054	เลือก แรงบิดเกิน/ภายใต้แรงบิด	00 : แรงบิดเกิน 01 : ภายใต้แรงบิด	00
C055	แรงบิดเกิน/ภายใต้แรงบิด +,+WVD	0 ถึง 200%	100	%
C056	แรงบิดเกิน/ภายใต้แรงบิด +,-	0 ถึง 200%	100	
C057	แรงบิดเกิน/ภายใต้แรงบิด -,-	0 ถึง 200%	100	
C058	แรงบิดเกิน/ภายใต้แรงบิด -,+	0 ถึง 200%	100	
C059	โหมดสัญญาณเอาต์พุตของแรงบิด	00 : ขณะเวลาเร่ง/เวลาหน่วงความเร็วคงที่ 01 : เฉพาะความเร็วคงที่	01
C061	ระดับการเตือนโอเวอร์โวลต์	0 ถึง 100%	90	
C063	ตรวจจับสัญญาณ Zero Speed	0.00 ถึง 99.99/100 Hz	0	Hz.
C064	ระดับการเตือนความร้อน	0 ถึง 110 °C	100	°C
C071	ความเร็วการติดต่อสื่อสาร	03 : 2,400 bps 04 : 4,800 bps 05 : 9,600 bps 06 : 19,200 bps 07 : 38,400 bps 08 : 57,600 bps 09 : 76,800 bps 10 : 115,200 bps	05	baud
C072	ตำแหน่งการสื่อสาร Modbus	1 ถึง 247	1
C074	พาริตี (Parity)	00 : ไม่มี 01 : คู่ (Even) 02 : คี่ (Odd)	00
C075	บิตหยุด (Stop Bit)	1 : (1 Bit) 2 : (2 Bit)	1	bit
C076	การทำงานเมื่อการสื่อสารขัดข้อง	00 : Trip 01 : ทริปหลังจากลดความเร็วลงมอเตอร์หยุด 02 : ไม่สนใจ 03 : หยุดตามแรงเฉื่อย 05 : ลดความเร็วลงและมอเตอร์หยุด	02
C077	ตั้งเวลารอเมื่อการสื่อสารขัดข้อง	0.00 - 99.99 Sec (0.00 = ไม่ใช้งาน)	0.00	วินาที
C078	รอเวลาการส่งหลังจากรับข้อมูลเชื่อมต่อ	0 ~ 1000	0	msec
C081	การปรับตั้งค่า Ai1	0 ~ 200%	100.0	%
C082	การปรับตั้งค่า Ai2	0 ~ 200%	100.0
C085	การปรับตั้งค่า PTC อินพุต	0 ~ 200%	100.0

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
C091	Debug Mode	01 : Disable 02: Enable (Do not set)	01
C096	เลือกรูปแบบการสื่อสาร	00 : Modbus-RTU 01 : EzCOM 02 : EzCOM (Administrator)	00
C098	ตำแหน่งเริ่มต้นของ EzCOM	01 - 08	01
C099	ตำแหน่งสุดท้ายของ EzCOM		01
C100	การเริ่มทำงาน EzCOM	00 : สั่งงานจากอินพุตภายนอก 01 : เปิดใช้งานตลอดเวลา	00
C101	เลือกการจำกัดความเร็ว Up/ Down	00 : ไม่จำกัด 01 : จำกัดความเร็วที่สุด	00
C102	เลือกการทำงาน Reset	01 : Reset เมื่อสัญญาณ On (มีผลขณะทำงาน) 01 : Reset เมื่อสัญญาณ Off (มีผลขณะทำงาน) 02 : Reset เมื่อสัญญาณ On (ไม่มีผลขณะทำงาน) 03 : สบค่าการเกิด Trip	00
C103	เริ่มทำงานหลังจาก Reset	00 : เริ่มที่ 0Hz 01 : เริ่มที่ความเร็วเครื่องจักรขณะนั้น 02 : เริ่มใหม่ที่ความเร็วเครื่องจักร	00
C104	การลบค่าความเร็ว Up/Down	00 : 0Hz 01 : เรียกค่าที่เก็บไว้มาใช้	00
C105	ปรับตั้งค่า Ao2	50 ~ 200%	100	%
C106	ปรับตั้งค่า Ao1	50 ~ 200%	100	%
C109	ปรับตั้งค่าไบอัส Ao1	0 ~ 100%	0	%
C111	เตือนโอเวอร์โวลตจระดับ 2	0 ~ 200 % ของพิกัดกระแส	115%	%
C130	ช่วงเวลา เปิด เอาต์พุต 11	0.0 ~ 100.0 Sec	0.0	วินาที
C131	ช่วงเวลา ปิด เอาต์พุต 11		0.0	วินาที
C132	ช่วงเวลา เปิด เอาต์พุต 12	0.0 ~ 100.0 Sec	0.0	วินาที
C133	ช่วงเวลา ปิด เอาต์พุต 12		0.0	วินาที
C140	ช่วงเวลา เปิด เอาต์พุต Relay	0.0 ~ 100.0 Sec	0.0	วินาที
C141	ช่วงเวลา ปิด เอาต์พุต Relay		0.0	วินาที
C142	สัญญาณเอาต์พุต 1 (แบบ A)	เหมือนกับค่าที่ตั้งใน C021 - C026	00
C143	สัญญาณเอาต์พุต 1 (แบบ B)	ยกเว้น LOG1, LOG2, LOG3 และ OPO	00
C144	การดำเนินการสัญญาณเอาต์พุต 1	00 : [LOG] = A AND B 00 : [LOG] = A OR B 00 : [LOG] = A XOR B	00
C145	สัญญาณเอาต์พุต 2 (แบบ A)	เหมือนกับค่าที่ตั้งใน C021 - C026	00
C146	สัญญาณเอาต์พุต 2 (แบบ B)		ยกเว้น LOG1, LOG2, LOG3 และ OPO	00
C147	การดำเนินการสัญญาณเอาต์พุต 2	00 : [LOG] = A AND B 00 : [LOG] = A OR B 00 : [LOG] = A XOR B	00

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
C148	สัญญาณเอาต์พุต 2 (แบบ A)	เหมือนกับค่าที่ตั้งใน C021 - C026 ยกเว้น	00
C149	สัญญาณเอาต์พุต 2 (แบบ B)	LOG1,LOG2,LOG3 และ OPO	00
C150	การดำเนินการสัญญาณเอาต์พุต 3	00 : [LOG] = A AND B 00 : [LOG] = A OR B 00 : [LOG] = A XOR B	00
C160 - C166	เวลาการตอบสนองของอินพุต 1-6	0 - 200 (x2ms)	1	msec
C169	การกำหนดเวลาของมัลติสปีด / ตำแหน่ง	0 - 200 (x10m s)	0	msec

ตาราง C-1 หน้าที่การทำงานของเทอร์มินอลอินพุต

รหัส	หน้าที่การทำงาน	รหัส	หน้าที่การทำงาน
00	FW: Forward Run	01	RV: Reverse RUN
02	CF1: Multispeed 1setting	03	CF2: Multispeed 2 setting
04	CF3: Multispeed 3 setting	05	CF4: Multispeed 4 setting
06	JOG: Jogging	07	DB: External DC braking
08	SET: Set 2nd motor data	09	2CH: 2-stage acceleration/deceleration
11	FRS: Free-run stop)	12	EXT: External trip
13	USP: Unattended Start Protection	14	CS: Commercial power source enable
15	SFT: Software lock	16	AT: Analog input voltage/current select
18	RS : Reset Inverter	19	PTC: Thermistor input (only C005)
20	STA: Starting by 3-wire input	21	STP: Stopping by 3-wire input)
22	F/R: Fwd/Rev switching by 3-wire input	23	PID: PID disable
24	PIDC: PID reset	27	UP: Remote control UP function
28	DWN: Remote control DOWN function	29	UDC: Remote control data clearing
31	OPE: Forcible operation	32	SF1: Multispeed bit 1
33	SF2: Multispeed bit 2	34	SF3: Multispeed bit 3
35	SF4: Multispeed bit 4	36	SF5: Multispeed bit 5
37	SF6: Multispeed bit 6	38	SF7: Multispeed bit 7
39	OLR: Overload restriction selection	40	TL: Torque limit enable
41	TRQ1: Torque limit switch 1	42	TRQ2: Torque limit switch 2
44	BOK: Braking confirmation	46	LAC: LAD cancellation
47	PCLR: Pulse counter clear	50	ADD: ADD frequency enable [A145]
51	F-TM: Forcible-terminal mode	52	ATR: Permission of torque command input
53	KHC: Clear watt-hour data	56	MI1: General-purpose input 1
57	MI2: General-purpose input 2	58	MI3: General-purpose input 3
59	MI4: general-purpose input 4	60	MI5: General-purpose input 5
61	MI6: General-purpose input 6	62	MI7: General-purpose input 7
65	AHD: Analog command holding	66	CP1: Multistage position switch 1
67	CP2: Multistage position switch 2	68	CP3: Multistage position switch 3

รหัส	หน้าที่การทำงาน	รหัส	หน้าที่การทำงาน
69	ORL: Limit signal of homing	70	ORG: Trigger signal of homing
73	SPD: Speed / position switching	77	GS1: Safety input 1
78	GS2: safety input 2	81	485: EzCOM
82	PRG: Executing EzSQ program	83	HLD: Retain output frequency
84	ROK: Permission of run command	86	DISP: Display limitation
no	no: No assignment		

ตาราง C-2 หน้าที่การทำงานของเทอร์มินอลเอาต์พุต

รหัส	หน้าที่การทำงาน	รหัส	หน้าที่การทำงาน
00	RUN: Running	01	FA1: Constant-speed reached
02	FA2: Set frequency overreached	03	OL: Overload notice advance signal 1
04	OD: Output deviation for PID control	05	AL: Alarm signal
06	FA3: Set frequency reached	07	OTQ: Over-torque
09	UV: Under voltage	10	TRQ: Torque limited
11	RNT: Operation time over	12	ONT: Plug-in time over
13	THM: Thermal alarm signal	19	BRK: Brake release
20	BER : braking error	21	ZS: 0 Hz detection signal
22	DSE: Speed deviation maximum	23	POK: Positioning completed
24	FA4: Set frequency overreached 2	25	FA5: Set frequency reached 2
26	OL2 : Overload notice advance signal 2	27	ODc: Analog Ai1 input disconnection
28	OIDc: Analog Ai2 input disconnection	31	FBV: PID secoung stage output
32	NDc: Network disconnection	33	LOG1: Logical output function 1
34	LOG2: Logical output function 2	35	LOG3: Logical output function 3
39	WAC: Capacitor life warning	40	WAF: Cooling-fan
41	FR: Starting contact signal	42	OHF: Heat sink overheat warning
43	LOC: Low-current indication signal	44	M01: General-purpose output 1
45	M02: General-purpose output 2	46	M03: General-purpose output 3
50	IRDY: Inverter ready	51	FWR: Forward rotation
52	RVR: Reverse rotation	53	MJA: Major failure
54	WCO: Window comparator Ai1	55	WCAI2: Window comparator Ai2
58	FREF: Freuency command source	59	REF: Run command source
60	SETM: 2 nd motor selection	63	OPO: Option card
64	GSS: GS synchronization	no	no: no assignment

พารามิเตอร์กลุ่ม “H” (H-Group)

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
H001	เลือกการจูนเพื่อหาค่ามอเตอร์	00 : ไม่ทำจูน 01 : ทำงานแบบไม่หมุนมอเตอร์ 02 : ทำงานแบบหมุนมอเตอร์	00
H002	เลือกข้อมูลของมอเตอร์ 1	00 : เลือกค่าของมอเตอร์ฮิตาชิ	00
H202	เลือกข้อมูลของมอเตอร์ 2	02 : หาค่าจากการจูนที่ H001	00
H003	ขนาดของมอเตอร์ 1	0.1 - 18.5 kW	ค่าโรงงาน	kW.
H203	ขนาดของมอเตอร์ 2		ค่าโรงงาน	kW.
H004	จำนวนขั้วมอเตอร์ 1	2 / 4 / 6 / 8 / ~ / 46 / 48	4	Pole
H204	จำนวนขั้วมอเตอร์ 2		4	Pole
H005	ค่าความเร็วการตอบสนอง มอเตอร์ 1	1 ถึง 1000	100
H205	ค่าความเร็วการตอบสนอง มอเตอร์ 2		100
H006	ค่าความเสถียรของมอเตอร์ 1	0 ถึง 255	100
H206	ค่าความเสถียรของมอเตอร์ 1		100
H020	ค่าความต้านทาน 1 ของมอเตอร์ 1	0.001~ 65.535 ohms	ค่ามอเตอร์	Ohm
H220	ค่าความต้านทาน 1 ของมอเตอร์ 2		ค่ามอเตอร์	Ohm
H021	ค่าความต้านทาน 2 ของมอเตอร์ 1	0.001~ 65.535 ohms	ค่ามอเตอร์	Ohm
H221	ค่าความต้านทาน 2 ของมอเตอร์ 2		ค่ามอเตอร์	Ohm
H022	ค่าความเหนี่ยวนำมอเตอร์ 1 และ 2	0.01~ 655.35mH	ค่ามอเตอร์	mH.
H222	ค่าความเหนี่ยวนำมอเตอร์ 1 และ 2		ค่ามอเตอร์	mH.
H023	ค่ากระแสมอเตอร์ตัวที่ 1	0.01~655.35A	ค่ามอเตอร์	A.
H223	ค่ากระแสมอเตอร์ตัวที่ 2		ค่ามอเตอร์	A.
H024	ค่าแรงเฉื่อยมอเตอร์ 1	0.001- 9999 kgm ²	ค่ามอเตอร์	kgm ²
H224	ค่าแรงเฉื่อยมอเตอร์ 2		ค่ามอเตอร์	kgm ²
H030	ค่าความต้านทาน 1 ของมอเตอร์ 1	0.001~ 65.535 ohms	xxx	Ohm
H230	ค่าความต้านทาน 1 ของมอเตอร์ 2		xxx	Ohm
H031	ค่าความต้านทาน 2 ของมอเตอร์ 1	0.001~ 65.535 ohms	xxx	Ohm
H231	ค่าความต้านทาน 2 ของมอเตอร์ 2		xxx	Ohm
H032	ค่าความเหนี่ยวนำมอเตอร์ 1	0.01~ 655.35mH	xxx	mH.
H232	ค่าความเหนี่ยวนำมอเตอร์ 2		xxx	mH.
H033	ค่ากระแสมอเตอร์ตัวที่ 1	0.01~ 655.35A	xxx	A.
H233	ค่ากระแสมอเตอร์ตัวที่ 2		xxx	A.
H034	ค่าแรงเฉื่อยมอเตอร์ 1	0.001- 9999 kgm ²	xxx	kgm ²
H234	ค่าแรงเฉื่อยมอเตอร์ 2		xxx	kgm ²
H050	ค่าสลิป P เมื่อใช้ V/f ควบคุม + FB	0.00 ถึง 10.00	0.02	ครึ่ง
H051	ค่าสลิป I เมื่อใช้ V/f ควบคุม + FB	0 ถึง 1000	2	วินาที

พารามิเตอร์กลุ่ม “H” สำหรับมอเตอร์ PM

รหัส	รายละเอียด พังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
H102	เลือกการปรับตั้งค่ามอเตอร์ PM	00: ใช้ค่ามอเตอร์ฮิตาชิ (ใช้ H106-H110) 01: หาค่าจากการจูน (ใช้ H109-110, H111-H113)	00
H103	ขนาดมอเตอร์ PM	0.1 /0.2 /0.4 /0.55 /0.75 /1.1 /1.5 /2.2 /3.0 /3.7	ค่าโรงงาน	kW.
H104	จำนวนโพลของมอเตอร์ PM	2 /4 /6 /8 /10 /12 /14 /16 /18 /20 /22 /24 /26 / ~ / 48	ค่าโรงงาน	Pole
H105	กระแสมอเตอร์ PM	(0.00-1.00) x Rated current of the	ค่าโรงงาน	A
H106	PM const R (Resistance)	0.001~ 65.535 ohms	ค่ามอเตอร์	Ohm
H107	PM const Ld (d-axis inductance)	0.01-655.35 [mH]	ค่ามอเตอร์	mH
H108	PM const Lq (q-axis inductance)	0.01-655.35 [mH]	ค่ามอเตอร์	mH
H109	PM const Ke (induction voltage	0.0001-6.5535 [V/(rad/s)]	ค่ามอเตอร์	V/(rad/s)
H110	PM const J (Moment of inertia)	0.001-9999.00[kgm ²]	ค่ามอเตอร์	kgm ²
H111	PM const R (Resistance, Auto)	0.001-65.535.00	ค่ามอเตอร์	Ohm
H112	PM const Ld (d-axis inductance, Auto)	0.01-655.35 [mH]	ค่ามอเตอร์	mH
H113	PM const Lq (q-axis inductance, Auto)	0.01-655.35 [mH]	ค่ามอเตอร์	mH
H116	PM Speed Response	1-1000 [%]	100	%
H117	PM Starting Current	20.00-100.00 [%]	70.00 [%]	%
H118	PM Starting Time	0.01-60.00 [s]	1.00 [s]	s
H119	PM Stabilization Constant	0-120 [%]	100[%]	%
H121	PM Minimum Frequency	0.0-25.5 [%]	8.0 [%]	%
H122	PM No-Load Current	0.00-100.00 [%]	10.00 [%]	%
H123	PM Starting Method Select	00 : Normal 01 : Initial Magnet Position Estimation	00
H131	PM Initial Magnet Position Estimation 0V Wait Times	0-255	10
H132	PM Initial Magnet Position Estimation Detect Wait Times	0-255	10
H133	PM Initial Magnet Position Estimation Detect Times	0-255	30
H134	PM Initial Magnet Position Estimation Voltage Gain	0-200	100

รหัส	รายละเอียด ฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
P046	DeviceNet polled I/O: Output instance number	0-20	1
P048	Inverter action on communication idle mode	00 : tripping 01 : tripping after decelerating and stopping the motor 02 : ignoring error 03 : stopping the motor after free-running 04 : decelerating and stopping the motor	00
P049	ตั้งค่าโพลมอเตอร์สำหรับ RPM	0/ 2/ 4/ 6/ 8/ 10/ 12/ 14/ 16/ 18/ 20/ 22/ 24/ ~ / 48	0	Poles
P055	อัตราส่วนความถี่ของพัลส์	1.0 ถึง 32.0	25.0	KHz.
P056	เวลาในการกรองความถี่ของพัลส์	0.01 ถึง 2.00	0.10	sec
P057	ผลรวมของพัลส์	- 100 ถึง 100	0	%
P058	จำนวนพัลส์สูงสุด	0 ถึง 100	100	%
P060	ตั้งค่าตำแหน่ง 0	กำหนดตำแหน่ง โดยอ้างอิงจากฟังก์ชัน P072 และ P073	0	Pulse
P061	ตั้งค่าตำแหน่ง 1		0	
P062	ตั้งค่าตำแหน่ง 2		0	
P063	ตั้งค่าตำแหน่ง 3		0	
P064	ตั้งค่าตำแหน่ง 4		0	
P065	ตั้งค่าตำแหน่ง 5		0	
P066	ตั้งค่าตำแหน่ง 6		0	
P067	ตั้งค่าตำแหน่ง 7		0	
P068	เลือกโหมดการกลับไปยังจุดเริ่มต้น	00 : ซ้ำ (P070) 01 : เร็ว (P071)	00
P069	เลือกทิศทางไปจุดเริ่มต้น	00 : ด้าน FW 01 : ด้าน REV	01	...
P070	ความเร็วในการเข้าจุดเริ่มต้น (ซ้ำ)	0 ถึง 10.0	5.00	Hz.
P071	ความเร็วในการเข้าจุดเริ่มต้น (เร็ว)	0 ถึง 590.0	5.00	Hz.
P072	กำหนดระยะตำแหน่งทางด้าน FW	0 to +268,435,455 (Higher 4-digits displayed)	+2684354 55	Pulse
P073	กำหนดระยะตำแหน่งทางด้าน REV	-268,435,455 to 0 (Higher 4-digits displayed)	-268435 455	Pulse
P075	เลือกการจำกัดระยะของโหมดควบคุม ตำแหน่ง	00 : จำกัดระยะ (Limit) 01 : ไม่จำกัดระยะ (Not Limit)	00
P077	เวลาในการตรวจสอบสัญญาณ ของ Encoder	0 ถึง 10	1	วินาที
P100- P131	EzSQ user parameter U(00)~U(31)	Each set range is 0~65535	0
P140	EzSQ จำนวนข้อมูล	1 ถึง 5	5
P141	EzSQ แอดเดรสปลายทาง 1	1 ถึง 247	1
P142	EzSQ รีจิสเตอร์ปลายทาง 1	0000 ถึง FFFF Hex	0000
P143	EzSQ รีจิสเตอร์ต้นทาง 1	0000 ถึง FFFF Hex	0000
P144	EzSQ แอดเดรสปลายทาง 2	1 ถึง 247	2
P145	EzSQ รีจิสเตอร์ปลายทาง 2	0000 ถึง FFFF Hex	0000
P146	EzSQ รีจิสเตอร์ต้นทาง 2	0000 ถึง FFFF Hex	0000

รหัส	รายละเอียดฟังก์ชัน	รายละเอียด	ค่าเริ่มต้น	หน่วย
P147	EzSQ แอดเดรสปลายทาง 3	1 ถึง 247	3
P148	EzSQ รีจิสเตอร์ปลายทาง 3	0000 ถึง FFFF Hex	0000
P149	EzSQ รีจิสเตอร์ต้นทาง 3	0000 ถึง FFFF Hex	0000
P150	EzSQ แอดเดรสปลายทาง 4	1 ถึง 247	4
P151	EzSQ รีจิสเตอร์ปลายทาง 4	0000 ถึง FFFF Hex	0000
P152	EzSQ รีจิสเตอร์ต้นทาง 4	0000 ถึง FFFF Hex	0000
P153	EzSQ แอดเดรสปลายทาง 5	1 ถึง 247	5
P154	EzSQ รีจิสเตอร์ปลายทาง 5	0000 ถึง FFFF Hex	0000
P155	EzSQ รีจิสเตอร์ต้นทาง 5	0000 ถึง FFFF Hex	0000

7. ตารางแสดงความผิดพลาดและการแก้ปัญหาเบื้องต้น

เมื่ออินเวอร์เตอร์เกิดการทริบจะตัดการทำงานเอาต์พุต สามารถดูรายละเอียดได้ที่หัวข้อ 8 และมีรหัสต่างๆ ดังนี้

รหัส	อาการ	สาเหตุ	การแก้ปัญหาเบื้องต้น
E01	กระแสเกินขณะที่ความเร็วรอบ	- เอาต์พุตของอินเวอร์เตอร์ลัดวงจร	- ปลดสายมอเตอร์ออกแล้ว
E02	กระแสเกินขณะ ลด ความเร็วรอบ	- แกนเฟลมอเตอร์ล๊อค	- ทดลองสั่งทำงาน
E03	กระแสเกินขณะ เร่ง ความเร็วรอบ	- โหลดหนักเกินไป	- ตรวจสอบมอเตอร์ และการต่อสายต่างๆ
E04	กระแสเกินในช่วงอื่นๆ	- มอเตอร์มีปัญหา	- ตรวจสอบทางกล
E05	กระแสเกิน (Over load)	- กระแสเกิน	- ตรวจสอบกระแสขณะใช้งาน d002 - ตรวจสอบฟังก์ชัน b012 - ตรวจสอบฟังก์ชัน A044
E06	Breaking resistor ทำงานหนัก	- การทำงานของวงจรเบรกเกินกว่าที่ตั้งไว้	- ตรวจสอบฟังก์ชัน b090
E07	แรงดันที่ DC Bus เกิน	- เวลาในการลดหรือเพิ่มความเร็ว สั้นเกินไป - โหลดมอเตอร์มีความเฉื่อยสูง	- ตรวจสอบฟังก์ชัน F002, F003 - ตรวจสอบฟังก์ชัน b091 - ติดตั้ง Breaking resistor
E08	EEPROM ผิดพลาด	- มีปัญหาที่ EEPROM เนื่องจากอุณหภูมิสูง - มีสัญญาณรบกวน	- ตรวจสอบสภาพอุณหภูมิที่ติดตั้ง - การต่อสายต่างๆ และสายดิน
E09	แรงดันที่ DC Bus ต่ำ	- แรงดันไฟฟ้าเข้าต่ำกว่าที่กำหนด	- ตรวจสอบแรงดันไฟฟ้าเข้า
E10	วงจรตรวจจับกระแสผิดพลาด	- CT ตรวจจับกระแสภายในทำงานผิดพลาด	
E11	CPU ผิดพลาด	- การประมวลผลภายใน CPU ผิดพลาด	
E12	สั่ง Trip จากภายนอก	- มีสัญญาณสั่ง Trip จากภายนอก	- ตรวจสอบการฟังก์ชันกลุ่ม C
E13	USP ทำงาน	- สัญญาณสั่งทำงานค้างหลังจากได้บัส และเริ่มทำงานใหม่	- ตรวจสอบสัญญาณสั่งทำงานของ Inverter
E14	Ground fault	- เกิดความผิดพลาดที่ระบบสายดิน	- ตรวจสอบสายดินที่มอเตอร์และ
E15	แรงดันไฟฟ้าเข้าเกิน	- แรงดันไฟฟ้าเข้าเกิน	- เกิดแรงดันเกินอินเวอร์เตอร์ จะตัดการทำงานประมาณ 2 นาที จึงจะสามารถ สั่งงานได้อีกครั้ง
E19	ตัวตรวจจับอุณหภูมิภายใน อินเวอร์เตอร์เสียหาย	- ตัวตรวจจับอุณหภูมิภายในอินเวอร์เตอร์ ไม่ได้ถูกเชื่อมต่อ	- ตรวจสอบการทำงานของ ตัวตรวจจับอุณหภูมิภายในอินเวอร์เตอร์
E21	อุณหภูมิภายใน Inverter สูง	- Sensor ตรวจจับอุณหภูมิภายใน อินเวอร์เตอร์สั่งตัดการทำงานเนื่องจาก อุณหภูมิสูงกว่าที่กำหนด	- ตรวจสอบการทำงานของพัดลม ระบายความร้อน

รหัส	อาการ	สาเหตุ	การแก้ปัญหาเบื้องต้น
E22	CPU Communication error	- การติดต่อระหว่าง 2 CPU ล้มเหลว	- ตรวจสอบสัญญาณรบกวน
E25	วงจรหลักผิดพลาด	- แหล่งจ่ายไม่มีสัญญาณรบกวน หรือ มีอุปกรณ์ของวงจรหลักเสียหาย	- ติดตั้ง NAI2se Filter
E30	Driver error	- เกิดความผิดพลาดขึ้นระหว่างระบบป้องกันวงจรหลักของ CPU กับวงจรควบคุมหลัก	
E35	อุปกรณ์ตรวจเช็คอุณหภูมิ	- อุณหภูมิของ Thermistor ที่ตรวจจับได้ มีความร้อนสูง	- ตรวจสอบอุณหภูมิของอุปกรณ์
E36	ชุดเบรกผิดพลาด	- ระยะเวลาการสั่งสัญญาณเบรกทำงานนาน กว่าที่ตั้งไว้	- ตรวจสอบฟังก์ชันb120 - ตรวจสอบฟังก์ชันb124
E37	Safe Stop	- สัญญาณ Safe Stop	
E38	กระแสเกินขณะความเร็วรอบต่ำ	- อินเวอร์เตอร์ตรวจจับการเกิด Overload ขณะที่มีความเร็วรอบมอเตอร์ต่ำ	
E40	หน้าจอบทความผิดพลาด	- จุดต่อระหว่างหน้าจอบทความกับ Inverter ผิดพลาด	
E40	Modbus Communication error	- เวลาการตอบสนองการสื่อสารข้อมูล เกินกว่าที่กำหนด	- จะเกิดเมื่อตั้งฟังก์ชัน C76 = 0
E43	EzSQ invalid instruction	- ไม่มีโปรแกรมที่เก็บไว้ที่หน่วยความจำ	
E44	EzSQ nesting count error	- รูปแบบคำสั่งโปรแกรมย่อยมากกว่าที่กำหนดไว้	
E45	EzSQ Instruction error	- ไม่สามารถดำเนินการตามคำสั่งที่เขียนได้	
E50	- EzSQ user trip (0-9)	- แสดงประวัติการเกิดทริป	
E59			
E60	อุปกรณ์เสริมผิดพลาด (DeviceNet)	- อุปกรณ์ไม่มีสัญญาณตอบสนอง	
E61	อุปกรณ์เสริมผิดพลาด (MAC ID)	- ระบุตำแหน่งที่ใช้อุปกรณ์เสริมซ้ำกัน	
E62	อุปกรณ์เสริมผิดพลาด (ภายนอก)	- มีสัญญาณสั่ง Trip จากภายนอก	
E63	- อุปกรณ์เสริมผิดพลาด	- ตรวจสอบ Option Board	
E68			
E69	อุปกรณ์เสริมผิดพลาด	- เวลาการติดต่อสื่อสารระหว่าง Inverter กับ DeviceNet ไม่มีการตอบสนอง ในเวลาที่กำหนด	
E80	Encoder หมุนวน	- สายต่อ Encoder มีปัญหา DeviceNet ไม่มีการเชื่อมต่อ - Encoder เสีย	
E81	ความเร็วมากเกินไป	- ความเร็วรอบมอเตอร์มากกว่าความเร็วที่ฟังก์ชัน A004 และระดับป้องกันที่ P026	
E83	ตำแหน่งระยะผิดพลาด	- ระยะตำแหน่งปัจจุบันเกินที่ตั้งไว้ที่ฟังก์ชัน P072, P073	

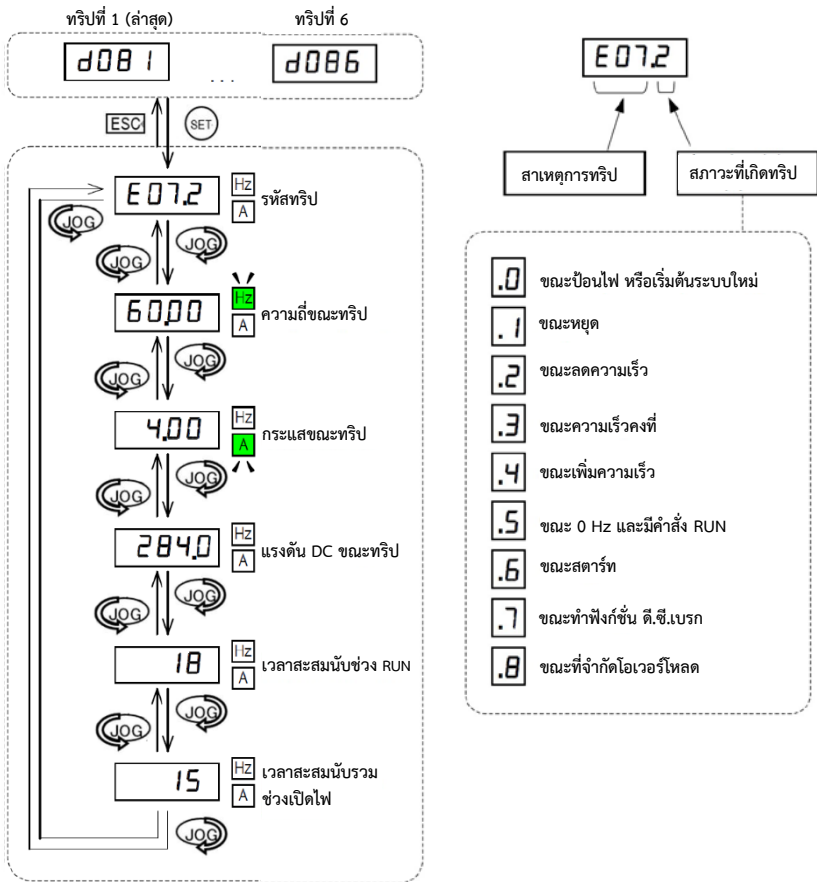
การแสดงผล	รายละเอียด
0000 (หมนวน)	สัญญาณ Reset หรือ กดปุ่ม Reset
----	แรงดันขาเข้าต่ำกว่าที่กำหนด
0000	แสดงผลหลังจากเกิดทริบ และรอเริ่มต้นใหม่
0000	สั่งหมุนมอเตอร์ผิดพลาด
HC	ลบข้อมูลการเกิดทริบ
----	ไม่มีข้อมูล
---- (กระพริบ)	การสื่อสารผิดพลาด
----0	การจูนค่ามอเตอร์เสร็จสิ้น
---	การจูนค่ามอเตอร์ผิดพลาด

Note

8. ตารางแสดงรหัสการเตือนความผิดพลาด

รหัสการเตือน	เงื่อนไขการเตือน	
๕๐๐1	จำกัดความถี่สูงสุด (A061)	> ความถี่สูงสุดในการใช้งาน (A004)
๕๐๐2	จำกัดความถี่ต่ำสุด (A062)	> ความถี่สูงสุดในการใช้งาน (A004)
๕๐๐5	ปรับตั้งค่าความถี่ (F001)	> ความถี่สูงสุดในการใช้งาน (A004)
๕๐15	มัลติสปีด 0 (A020)	> จำกัดความถี่สูงสุด(A061)
๕๐25	จำกัดความถี่ต่ำสุด (A062)	> ความถี่ขาออก (F001) มัลติสปีด 0 (A220)
๕๐31	ความถี่เริ่มต้น (A082)	> จำกัดความถี่สูงสุด (A061)
๕๐32	ความถี่เริ่มต้น (A082)	> จำกัดความถี่ต่ำสุด (A062)
๕๐35	ความถี่เริ่มต้น (A082)	> ปรับตั้งค่าความถี่ (F001) มัลติสปีด 0 (A020)
๕๐36	ความถี่เริ่มต้น (A082)	> มัลติสปีด 1-15 (A021-A035)
๕๐๓๗	ความถี่เริ่มต้น (A082)	> ความถี่จ็อก (A038)
๕๐85	ปรับตั้งค่าความถี่ (F001) มัลติสปีด 0 (A020)	ข้ามความถี่ = (A063/A065/A067+A064/A066/ A068)
๕๐86	มัลติสปีด 1-15 (A021-A035)	
๕๐91	ค่า V/f แบบอิสระ ลำดับที่ 7	> จำกัดความถี่สูงสุด (A061)
๕๐92	ค่า V/f แบบอิสระ ลำดับที่ 7	> จำกัดความถี่ด้านบน (A062)
๕๐95	ค่า V/f แบบอิสระ ลำดับที่ 7	> ความถี่ขาออก (F001) มัลติสปีด 0 (A220)
๕2๐1	จำกัดความถี่ด้านบน (A261)	> ความถี่สูงสุดในการใช้งาน (A204)
๕2๐2	จำกัดความถี่ด้านล่าง (A262)	> ความถี่สูงสุดในการใช้งาน (A204)
๕2๐5	ความถี่ขาออก (F001) มัลติสปีด 0 (A220)	> ความถี่สูงสุดในการใช้งาน (A204) จำกัดความถี่สูงสุด (A261)
๕215	จำกัดความถี่ด้านบน (A261)	> ความถี่สูงสุดในการใช้งาน (A204)
๕225	จำกัดความถี่สูงสุด (A062)	> ความถี่ขาออก (F001) มัลติสปีด 0 (A220)
๕231	ความถี่เริ่มต้น (A082)	> จำกัดความถี่สูงสุด (A261)
๕232	ความถี่เริ่มต้น (A082)	> จำกัดความถี่ต่ำสุด (A262)
๕235	ความถี่เริ่มต้น (A082)	> ความถี่ขาออก (F001) มัลติสปีด 0 (A220)
๕285	ความถี่ขาออก (F001) มัลติสปีด 0 (A220)	= ข้ามความถี่(A263/A265/ A267+A264/A266/ A268)
๕291	ค่า V/f แบบอิสระ ลำดับที่ 7	> จำกัดความถี่สูงสุด (A261)
๕292	ค่า V/f แบบอิสระ ลำดับที่ 7	> จำกัดความถี่ต่ำสุด (A262)
๕295	ค่า V/f แบบอิสระ ลำดับที่ 7	> ความถี่ขาออก (F001) มัลติสปีด 0 (A220)

9. การดูข้อมูลการเกิดทริป และประวัติการเกิดทริป



10. การคืนค่าจากโรงงาน

ฟังก์ชัน	รายละเอียด	
b084	00 : ไม่ทำงาน 02 : เริ่มต้นใหม่ทุกพารามิเตอร์ 04 : ลบประวัติการ ทริป, เริ่มต้นใหม่ทุกพารามิเตอร์ และลบโปรแกรม EzSQ	01 : ลบประวัติการ Trip 03 : ลบประวัติการ Trip และเริ่มต้นใหม่ทุกพารามิเตอร์
b085	00 : Area A	01 : Area B 03 : Area C
b180	00 : ไม่ทำงาน	01 : ทำงาน

DRIVE AND AUTOMATION SYSTEM

- INVERTER
- HMI
- PLC
- SERVO
- MOTOR
- BLOWER
- REPAIRING
- ENGINEERING

