

使用說明書

TECO
INVERTER



TECO **INVERTER**
E710 Series

Chapter 1 Safety Precautions

1.1 Before Supplying Power to the Inverter



Warning

The main circuit must be correctly wired. For single phase supply use input terminals (R/L1, T/L3) and for three phase supply use input terminals (R/L1, S/L2, T/L3). Terminals U/T1, V/T2, W/T3 must only be used to connect the motor. Connecting the input supply to any of the U/T1, V/T2 or W/T3 terminals will cause damage to the inverter.



Caution

- To avoid the front cover from disengaging or other physical damage, do not carry the inverter by its cover. Support the unit by its heat sink when transporting. Improper handling can damage the inverter or injure personnel, and should be avoided.
- To avoid the risk of fire, do not install the inverter on or near flammable objects. Install on nonflammable objects such as metal surfaces.
- If several inverters are placed inside the same control panel, provide adequate ventilation to maintain the temperature below 40°C/104°F (50°C/122°F without a dust cover) to avoid overheating or fire.
- When removing or installing the digital operator, turn off the power first, and then follow the instructions in our instruction manual to avoid operator error or loss of display caused by faulty connections.



Warning

- This product is sold subject to IEC 61800-3. In a domestic environment this product may cause radio interference in which case the user may need to apply corrective measures.
- Motor over temperature protection is provided.

1.2 Wiring



Warning

- Always turn OFF the power supply before attempting inverter installation and wiring of the user terminals.
- Wiring must be performed by a qualified personnel / certified electrician.
- Make sure the inverter is properly grounded. (200V Class: Grounding impedance shall be less than 100Ω. 400V Class: Grounding impedance shall be less than 10Ω.)
- Make sure the inverter is properly grounded. It is required to disconnect the ground wire in the control board to avoid the sudden surge causing damage on electronic parts if it is improperly grounded.
- RCD is required to be in compliance with the protection norm of B-type leakage current.
- Please check and test emergency stop circuits after wiring. (Installer is responsible for the correct wiring.)
- Never touch any of the input or output power lines directly or allow any input or output power lines to come in contact with the inverter case.
- Do not perform a dielectric voltage withstand test (megger) on the inverter this will result in inverter damage to the semiconductor components.



Caution

- The line voltage applied must comply with the inverter's specified input voltage. (See product nameplate section 2.1)
- Connect braking resistor and braking unit to the designated terminals. (See section 3.10)
- Do not connect a braking resistor directly to the DC terminals P (+) and N (-), otherwise fire may result.

- Use wire gauge recommendations and torque specifications. (See Wire Gauge and Torque Specification in section 3.6)
- Never connect input power to the inverter output terminals U/T1, V/T2, W/T3.
- Do not connect a contactor or switch in series with the inverter and the motor.
- Do not connect a power factor correction capacitor or surge suppressor to the inverter output.
- Ensure the interference generated by the inverter and motor does not affect peripheral devices.

1.3 Before Operation



Warning

- Make sure the inverter capacity matches the parameters 13-00.
- Reduce the carrier frequency (parameter 11-01) if the cable from the inverter to the motor is greater than 80 ft (25m). A high-frequency current can be generated by stray capacitance between the cables and result in an overcurrent trip of the inverter, an increase in leakage current, or an inaccurate current readout.
- Be sure to install all covers before turning on power. Do not remove any of the covers while power to the inverter is on, otherwise electric shock may occur.
- Do not operate switches with wet hands, otherwise electric shock may result.
- Do not touch inverter terminals when energized even if inverter has stopped, otherwise electric shock may result.

1.4 Parameters Setting



Caution

- Do not connect a load to the motor while performing a rotational auto-tune.
- Make sure the motor can freely run and there is sufficient space around the motor when performing a rotational auto-tune.

1.5 Operation



Warning

- Be sure to install all covers before turning on power. Do not remove any of the covers while power to the inverter is on, otherwise electric shock may occur.
 - Do not connect or disconnect the motor during operation. This will cause the inverter to trip and may cause damage to the inverter.
 - Operations may start suddenly if an alarm or fault is reset with a run command active. Confirm that no run command is active upon resetting the alarm or fault, otherwise accidents may occur.
 - Do not operate switches with wet hands, otherwise electric shock may result.
 - It provides an independent external hardware emergency switch, which emergently shuts down the inverter output in the case of danger.
 - If automatic restart after power recovery (parameter 07-00) is enabled, the inverter will start automatically after power is restored.
 - Make sure it is safe to operate the inverter and motor before performing a rotational auto-tune.
 - Do not touch inverter terminals when energized even if inverter has stopped, otherwise electric shock may result.
 - Do not check signals on circuit boards while the inverter is running.
- After the power is turned off, the cooling fan may continue to run for some time.



Caution

- Do not touch heat-generating components such as heat sinks and braking resistors.
- Carefully check the performance of motor or machine before operating at high speed, otherwise Injury may result.
- Note the parameter settings related to the braking unit when applicable.

- Do not use the inverter braking function for mechanical holding, otherwise injury may result.
Do not check signals on circuit boards while the inverter is running.

1.6 Maintenance, Inspection and Replacement



Warning

- Wait a minimum of five minutes after power has been turned OFF before starting an inspection. Also confirm that the charge light is OFF and that the DC bus voltage has dropped below 25Vdc.
- Never touch high voltage terminals in the inverter.
- Make sure power to the inverter is disconnected before disassembling the inverter.
- Only authorized personnel should perform maintenance, inspection, and replacement operations. (Take off metal jewelry such as watches and rings and use insulated tools.)



Caution

- The Inverter can be used in an environment with a temperature range from 14° ~104(140) °F (-10~+40(60)°C) and relative humidity of 95% non-condensing.
- The inverter must be operated in a dust, gas, mist and moisture free environment.

1.7 Disposal of the Inverter



Caution

- Please dispose of this unit with care as an industrial waste and according to your required local regulations.
- The capacitors of inverter main circuit and printed circuit board are considered as hazardous waste and must not be burned.
- The Plastic enclosure and parts of the inverter such as the top cover board will release harmful gases if burned.



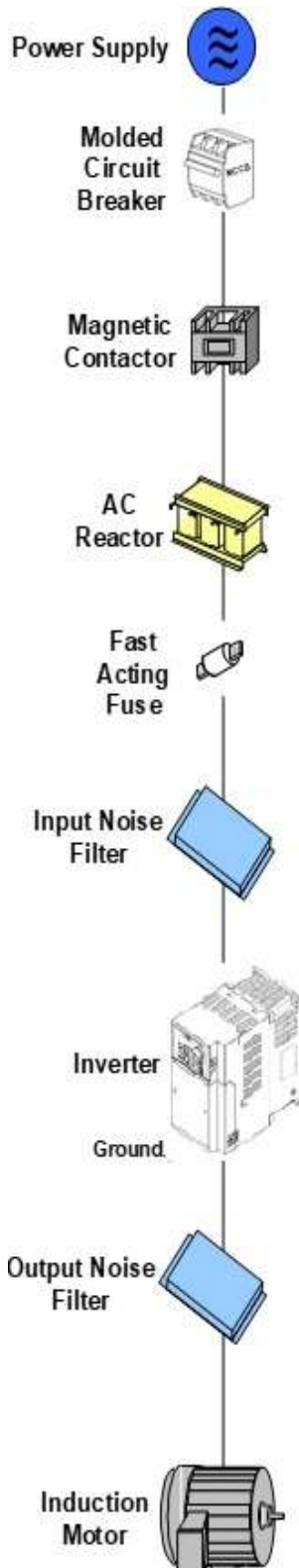
Equipment containing electrical components may not be disposed of together with domestic waste. It must be separately collected with electrical and electronic waste according to local and currently valid legislation.

1.8 Guaranteed liability exemption

- Loss of opportunity caused by the company's products, damage to customers of your company or your company, damage to non-company products, or compensation for other businesses, whether within the warranty period or not, is not covered by the company.

Chapter 2 Environment and Installation

2.1 System Diagram



Power supply:



Make sure the correct voltage is applied to avoid damaging the inverter.

Molded-case circuit breaker (MCCB) or fused disconnect:

A molded-case circuit breaker or fused disconnect must be installed between the AC source and the inverter that conforms to the rated voltage and current of the inverter to control the power and protect the inverter.



Do not use the circuit breaker as the run/stop switch for the inverter.

Ground fault detector / breaker:



Install a ground fault breaker to prevent problems caused by current leakage and to protect personnel. Select current range up to 200mA, and action time up to 0.1 second to prevent high frequency failure.

Magnetic contactor:

Normal operations do not need a magnetic contactor. When performing functions such as external control and auto restart after power failure, or when using a brake controller, install a magnetic contactor.



Do not use the magnetic contactor as the run/stop switch for the inverter.

AC line reactor for power quality:

- When inverters are supplied by a high capacity power source (> 600KVA), an AC reactor can be connected to improve the power factor.

Install Fast Acting Fuse:

To protect peripheral equipment, install fast acting fuses in accordance with the specifications in the instruction manual for peripheral devices.

Input Noise filter:

A filter must be installed when there are inductive loads affecting the inverter. The inverter meets EMC standard when the special filter is used. See the instruction manual for peripheral devices.

Inverter:

Output terminals T1, T2, and T3 are connected to U, V, and W terminals of the motor. If the motor runs in reverse while the inverter is set to run forward, swap any two terminals connections for T1, T2, and T3.



To avoid damaging the inverter, do not connect the output terminals T1, T2, and T3 to AC input power.



Connect the ground terminal properly. (200V class: $R_g < 100\Omega$; 400V class: $R_g < 10\Omega$.)

Output Noise filter:

An output noise filter may reduce system interference and induced noise.

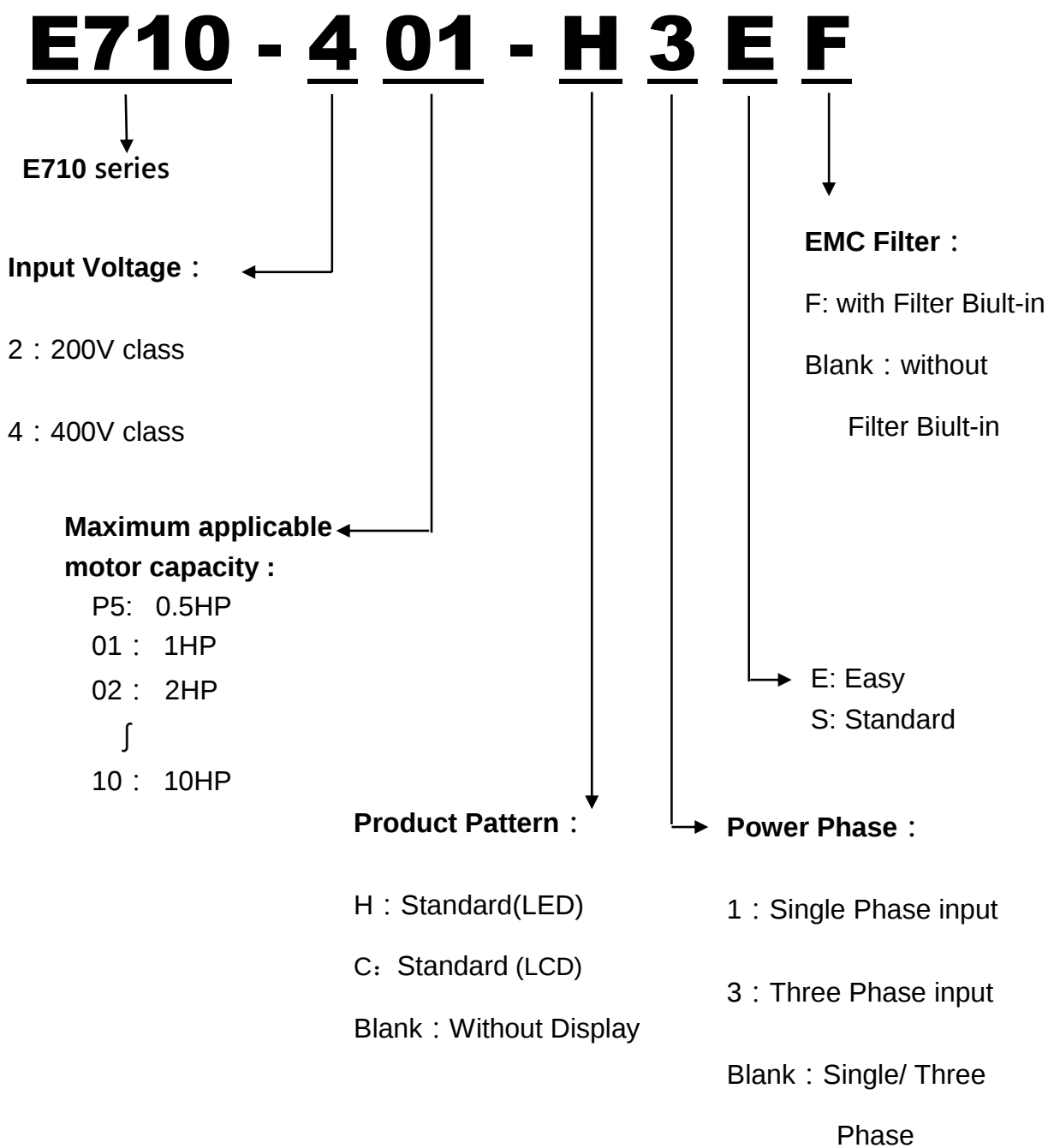
Motor:

If the inverter drives multiple motors the output rated current of the inverter must be greater than the total current of all the motors.

2.1.1 Inverter Nameplate



2.1.2 Model



Mode List :

Inverter Model	Input Voltage (Vac)	Frequency (Hz)	Power (HP)	Motor (KW)	Filter built-in	
					with	without
E710-2P5-HE	1ph/3ph · 200~240V +10%/-15%	50/60Hz	0.5	0.4		⊙
E710-201-HE			1	0.75		⊙
E710-202-HS			2	1.5		⊙
E710-203-HS			3	2.2		⊙
E710-2P5-H1EF	1ph · 200~240V +10%/-15%		0.5	0.4	⊙	
E710-201-H1EF			1	0.75	⊙	
E710-202-H1SF			2	1.5	⊙	
E710-203-H1SF			3	2.2	⊙	
E710-205-H3S	3ph · 200~240V +10%/-15%		5	3.7		⊙
E710-208-H3S			7.5	5.5		⊙
E710-401-H3E	3ph · 380~480V +10%/-15%		1	0.75		⊙
E710-402-H3E			2	1.5		⊙
E710-403-H3S			3	2.2		⊙
E710-405-H3S			5	3.7		⊙
E710-408-H3S			7.5	5.5		⊙
E710-410-H3S			10	7.5		⊙
E710-401-H3EF			1	0.75	⊙	
E710-402-H3EF			2	1.5	⊙	
E710-403-H3SF			3	2.2	⊙	
E710-405-H3SF			5	3.7	⊙	
E710-408-H3SF			7.5	5.5	⊙	
E710-410-H3SF			10	7.5	⊙	

2.1.3 Electrical specification of product

200V Series :

型號：E710-□□□	2P5	201	202	203	205	208
Horse Power(HP)	0.5	1	2	3	5	7.5
Suitable motor capacity (kW)	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5
Rated output current (A)	2.8	4.8	7.5	11	17	25
Rated capacity (kVA)	1.2	1.7	2.9	4.0	6.7	9.9
Input voltage range	單/三相 200 ~ 240V (+10%-15%),50/60HZ					
Output voltage range	三相 0 ~ 240V					
Input current (A)	5.0/2.9	8.7/5.0	13.7/7.9	20.1/11.6	17.9	26.3
Allowable momentary power loss time (Sec)	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0
Enclosure	IP20/NEMA1					

380V Series :

型号：E710-□□□	401	402	403	405	408	410
Horse Power(HP)	1	2	3	5	7.5	10
Suitable motor capacity (kW)	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5
Rated output current (A)	2.7	4.2	5.5	9.0	13	17
Rated capacity (kVA)	1.7	2.9	4.0	6.7	9.9	13.3
Input voltage range	三相 380 ~ 480V (+10%-15%),50/60HZ					
Output voltage range	三相 0 ~ 480V					
Input current (A)	2.8	4.4	5.8	9.5	13.7	17.9
Allowable momentary power loss time (Sec)	1.5	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0
Enclosure	IP20/NEMA1					

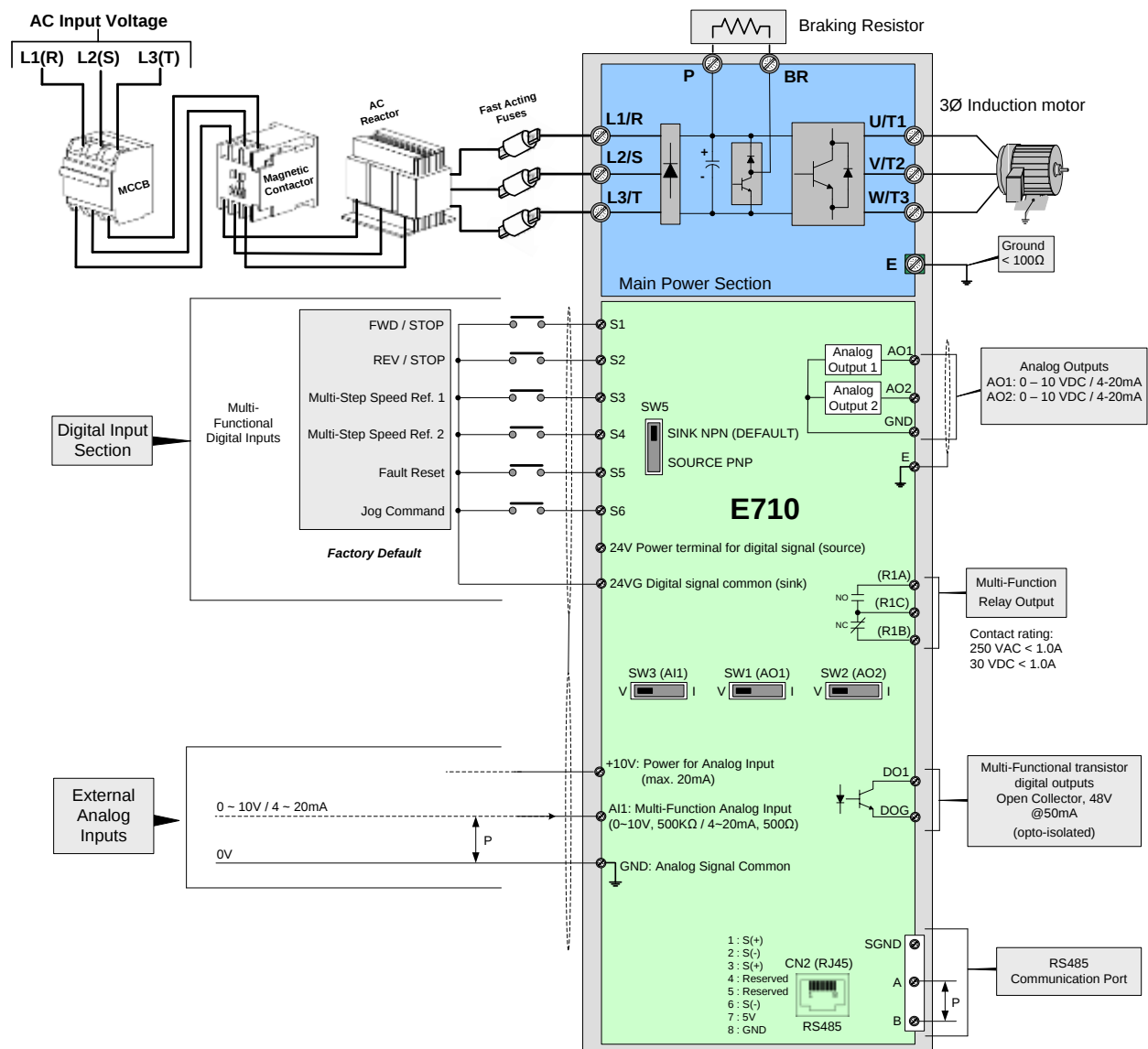
• 2.2 Product specifications and wiring diagram (for simple E type)

•2.2.1 General Specifications

ITEM		Basic Specifications
Control mode		IM: V/F、SLV PM: SLV
Frequency	Frequency control range	0.01 ~ 599Hz
	starting torque	150%/3Hz(VF), 150% / 0.5Hz (SLV)
	Frequency setting resolution	Digital references: 0.01Hz Analog references: 0.06Hz/60Hz
	Frequency setting	keypad : Set directly with ▲ ▼ keys or the VR on the keypad

ITEM		Basic Specifications
		External Input Terminas: AI1、AI2 (0 ~ 10V / 2 ~ 10V / 0 ~ 20mA / 4 ~ 20mA) input Multifunction input up/down function
		Setting frequency by communication method.
	Frequency limit	Lower and upper frequency limits 3 skip frequency settings.
	Speed control accuracy	V/F : $\pm 2 \sim 3\%$ SLV : $\pm 1\%$
Run	Operation set	Keypad run, stop button
		External terminals: Multi- operation-mode2 / 3 wire selection Jog operation
		Run signal by communication method.
Main Control Features	V / F curve setting	18 fixed curves and one customized curve
	Carrier frequency	2 ~ 16KHz (default value : 4kHz)
	Acceleration and deceleration control	2 off Acc / dec time parameters. 4 off S curve parameters.
	Multifunction input	29 functions (refer to description on group3)
	Multifunction output	21 functions (refer to description on group3)
	Multifunction analog output	5 functions (refer to description on group4)
	Main features	Overload Detection,16 preset speeds,Auto-run,Acc/Dec Switch (2 Stages),Main/Alt run Command select,Main/Alt Frequency Command select,PID control, torque boost, V/F start Frequency, Fault reset,
Display	LED	Display :parameter / parameter value / frequency / line speed / DC voltage / output voltage / output current / PID feedback / input and output terminal status / Heat sink temperature / Program Version / Fault Log.
	LED Status Indicator	FWD · REV · SEQ · REF
Protective Functions	Overload Protection	The relays to protect the motor and the inverter. (150%/1min)
	Over voltage	·220V: >410V ,380V: >820V
	Under Voltage	·220V: <190V ,380V: <380V
	Momentary Power Loss Restart	Inverter auto-restart after a momentary power loss.
	Stall Prevention	Stall prevention for Acceleration/ Deceleration/ Operation.
	Short-circuit output terminal	Electronic Circuit Protection.
	Ground fault	Using current detector protection.
	Other protection features	Protection for overheating of heat sink,The carrier frequency decreasing with the temperature function,fault output,reverse prohibit,prohibit for direct start after power up and error recovery ,parameter lock up
Communication control		Standard built-in RS485 communication (Modbus), One to one or One to many control.
Environment	Operating temperature	IP20 /NEMA 1: -10 ~ 50°C (without stick on type dust cover.) -10 ~40°C (with stick on type dust cover.)
	Storage temperature	-20 ~ 70°C
	Humidity	95% RH or less (no condensation) (Compliance with IEC 60068 - 2-78)
	Shock	10Hz $\leq f \leq$ 57Hz : ± 0.075 mm Amplitude ; 57Hz $\leq f \leq$ 150Hz : 1.0G Acceleration:(依據 IEC60068-2-6 標準)
	Protection class	IP20/NEMA1
Certification		UL、CE、RoHS、REACH

2.2.2 General Wiring Diagram (for simple E type)



Notes:

- *1: Use SW5 to select between Sink (NPN, with 24VG common) or Source (PNP, with +24V common) for multi-function digital input terminals S1~S6.
- *2: Use SW3 to switch between voltage (0~10V) and current (4~20mA) input for Multi-function analog input 1 (AI1).
Besides please also check parameter 04-00 for proper setting.
- *3: When using the open collector for multi-function digital input, it doesn't need resistance because of built-in pull-up resistance.
- *4: AO1/AO2 default setting is 0~+10V. Use SW1/SW2 to switch between voltage (0~10V) and current (4~20mA) output.
Besides please also check parameter 04-19 for proper setting.

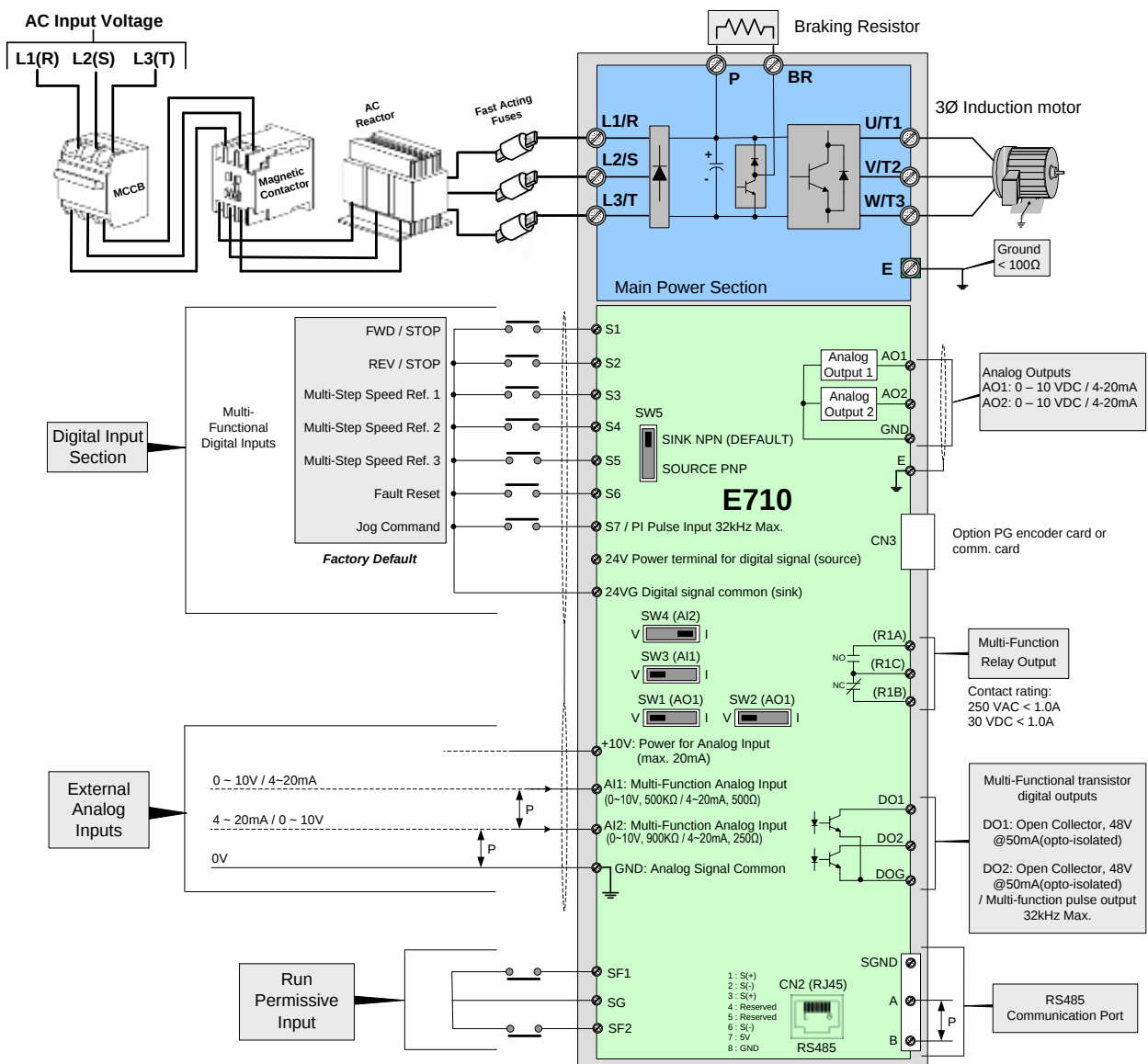
2.3 Product specifications and wiring diagram (for standard S type)

2.3.1 General Specifications

ITEM		Basic Specifications
Control mode		IM: V/F、V/F+PG(In development)、SLV、SV(In development) PM: SV(In development)、SLV SRM(In development): PMA-SyRM-SLV、SyRM-SLV
Frequency	Frequency control range	0.01 ~ 599Hz
	starting torque	150%/3Hz(VF), 150% / 0.5Hz (SLV)
	Frequency setting resolution	Digital references: 0.01Hz Analog references: 0.06Hz/60Hz
	Frequency setting	Keypad : Set directly with ▲ ▼ keys or the VR on the keypad
		External Input Terminlas: AI1、AI2 (0 ~ 10V / 2 ~ 10V / 0 ~ 20mA / 4 ~ 20mA) input Multifunction input up/down function
		Setting frequency by communication method.
	Frequency limit	Lower and upper frequency limits 3 skip frequency settings.
	Speed control accuracy	V/F : ±2~3% SLV : ± 1%
Run	Operation set	Keypad run, stop button
		External terminals: Multi- operation-mode2 / 3 wire selection Jog operation
		Run signal by communication method.
Main Control Features	V / F curve setting	18 fixed curves and one customized curve
	Carrier frequency	2 ~ 16KHz (default value : 4kHz)
	Acceleration and deceleration control	2 off Acc / dec time parameters. 4 off S curve parameters.
	Multifunction input	29 functions (refer to description on group3)
	Multifunction output	21 functions (refer to description on group3)
	Multifunction analog output	5 functions (refer to description on group4)
	Main features	Overload Detection,16 preset speeds,Auto-run,Acc/Dec Switch (2 Stages),Main/Alt run Command select,Main/Alt Frequency Command select,PID control, torque boost, V/F start Frequency, Fault reset,
Display	LED	Display :parameter / parameter value / frequency / line speed / DC voltage / output voltage / output current / PID feedback / input and output terminal status / Heat sink temperature / Program Version / Fault Log.
	LED Status Indicator	FWD · REV · SEQ · REF
Protective Functions	Overload Protection	The relays to protect the motor and the inverter. (150%/1min)
	Over voltage	·220V: >410V ,380V: >820V
	Under Voltage	·220V: <190V ,380V: <380V
	Momentary Power Loss Restart	Inverter auto-restart after a momentary power loss.
	Stall Prevention	Stall prevention for Acceleration/ Deceleration/ Operation.
	Short-circuit output terminal	Electronic Circuit Protection.
	Ground fault	Using current detector protection.
	STO Functions	Output quick break
	Other protection features	Protection for overheating of heat sink,The carrier frequency decreasing with the temperature function,fault output,reverse

ITEM		Basic Specifications
		prohibit,prohibit for direct start after power up and error recovery ,parameter lock up
Communication control		Standard built-in RS485 communication (Modbus), One to one or One to many control.
Environment	Operating temperature	IP20 /NEMA 1: -10 ~ 50°C (without stick on type dust cover.) -10 ~40°C (with stick on type dust cover.)
	Storage temperature	-20 ~ 70°C
	Humidity	95% RH or less (no condensation) (Compliance with IEC 60068 - 2-78)
	Shock	10Hz≤f≤57Hz : ±0.075mm Amplitude ; 57Hz≤f≤150Hz : 1.0G Acceleration:(依據 IEC60068-2-6 標準)
	Protection class	IP20/NEMA1
Certification		UL 、 CE 、 RoHS 、 REACH

2.3.2 General Wiring Diagram (for standard S type)



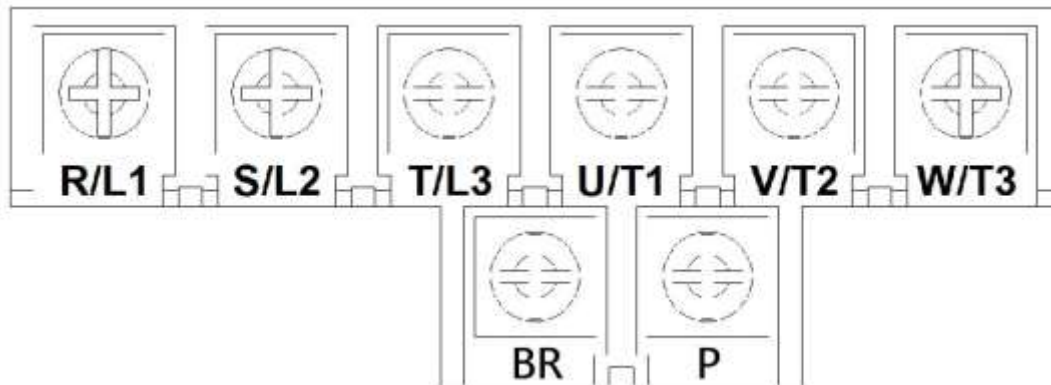
Notes:

- *1: Use SW5 to select between Sink (NPN, with 24VG common) or Source (PNP, with +24V common) for multi-function digital input terminals S1~S7.
- *2: Use SW3/SW4 to switch between voltage (0~10V) and current (4~20mA) input for Multi-function analog input 1/2 (AI1/AI2). Besides please also check parameter 04-00 for proper setting.
- *3: When using the open collector for multi-function digital input, it doesn't need resistance because of built-in pull-up resistance.
- *4: Run Permissive input SF1 and SF2 is a normally closed input. This input should be closed to enable the inverter output. To activate this input remove the jumper wire between SF1/ SF2 and SG.
- *5: AO1/AO2 default setting is 0~10V. Use SW1/SW2 to switch between voltage (0~10V) and current (4~20mA) output. Besides please also check parameter 04-19 for proper setting.
- *6: When using the open collector for pulse output of DO2, the recommend pull-up resistance is 200 Ω.

2.4 General Terminals

2.4.1 Power Terminals

220V : 2P5~201HP/440V : 401~402HP



220V : 202~208HP/440V : 403~410HP

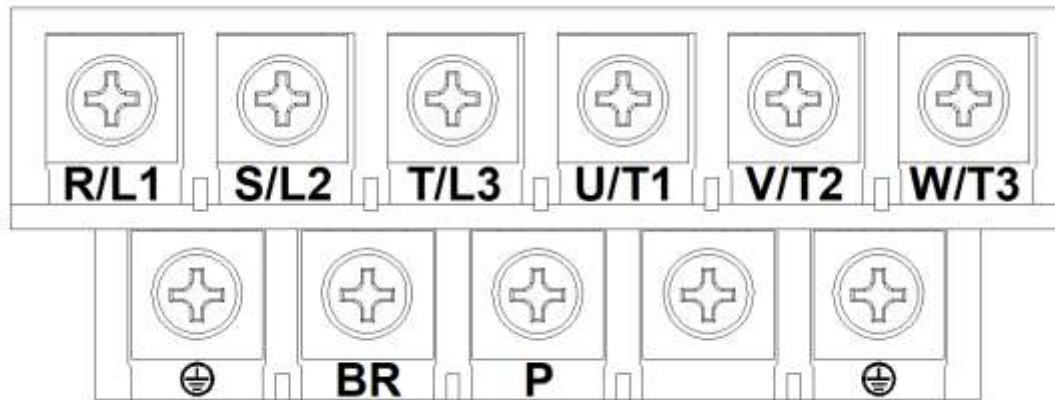


Table1 Main Power terminal definition

Terminal	200V : 0.5~8HP 400V : 1~10HP
R/L1	Main power input
S/L2	
T/L3	
P	P - BR : External brake resistor
BR	
U/T1	Inverter Output
V/T2	
W/T3	
E/PE/⊕	Ground Terminal

2.4.2 Control Terminals

■Type E

220V : 2P5~201HP/440V : 401~402HP

24V	S1	S2	S3	S4	S5	S6	24VG	DO1	DOG	A	B	SGND	E
R1A	R1B	R1C	+10V	GND	AI1	AO1	AO2	GND	RS485				

Table 2 Control terminal definition (Type E)

Type	Terminal	Terminal Function
Digital input signal	S1	Multifunction Input Terminal
	S2	Multifunction Input Terminal
	S3	Multifunction Input Terminal
	S4	Multifunction Input Terminal
	S5	Multifunction Input Terminal
	S6	Multifunction Input Terminal
24V power supply	24V	Digital signal SOURCE point (SW6 switched to SOURCE)
	24VG	Common terminal of Digital signals Common point of digital signal SINK (SW6 switched to SINK)

Type	Terminal	Terminal Function
Analog input signal	+10V	Positive power for external speed potentiometer
	AI1	Multi-function analog input terminal (0~10V)/(4-20mA)
	GND	Analog signal ground terminal
	E	Shielding wire's connecting terminal (Ground)
Analog output signal	AO1	Multi-function analog output terminal(0~10V)/(4-20mA)
	AO2	Multi-function analog output terminal(0~10V)/(4-20mA)
	GND	Analog signal ground terminal
Digital output	DO1	Multi-function(open collector transistor) output
	DOG	Open collector transistor digital ground
Relay output	R1A	Relay A contact (multi-function output terminal)
	R1B	Relay B contact (multi-function output terminal)
	R1C	Relay contact common terminal,
RS-485	A	RS485/MODBUS
	B	
	SGND	Grounding to earth Shield the connecting terminal

■Type S

220V : 202~208HP/440V : 403~410HP

R1A	R1B	R1C	A	B	SGND	F1	SG	F2	+10V	GND	AI1	AI2	AO1	AO2	GND
RS485			24V	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	24VG	DO1	DO2	DOG	

Table 3 Control terminal definition (Type S)

Type	Terminal	Terminal Function
Digital input signal	S1	Multifunction Input Terminal
	S2	Multifunction Input Terminal
	S3	Multifunction Input Terminal
	S4	Multifunction Input Terminal
	S5	Multifunction Input Terminal
	S6	Multifunction Input Terminal
	S7	Multifunction Input Terminal/ Pulse command input, Bandwidth: 32KHz
24V power supply	24V	Digital signal SOURCE point (SW6 switched to SOURCE)
	24VG	Common terminal of Digital signals Common point of digital signal SINK (SW6 switched to SINK)

Type	Terminal	Terminal Function
Analog input signal	+10V	Positive power for external speed potentiometer
	AI1	Multi-function analog input terminal (0~10V)/(4-20mA)
	GND	Analog signal ground terminal
	E	Shielding wire's connecting terminal (Ground)
Analog output signal	AO1	Multi-function analog output terminal(0~10V)/(4-20mA)
	AO2	Multi-function analog output terminal(0~10V)/(4-20mA)
	GND	Analog signal ground terminal
Digital output	DO1	Multi-function(open collector transistor) output
	DOG	Open collector transistor digital ground
Relay output	R1A	Relay A contact (multi-function output terminal)
	R1B	Relay B contact (multi-function output terminal)
	R1C	Relay contact common terminal,
Safety Functions	F1	On: normal operation. Off: stop.
	F2	(Jumper wired between SF1/ SF2 and SG has to be removed by using external contact to stop.)
	SG	Safety command common terminal
RS-485	A	RS485/MODBUS
	B	
	SGND	Grounding to earth Shield the connecting terminal



Caution

- Maximum output current capacity for terminal 10V is 20mA.
- Multi-function analog output AO1 and AO2 are used for an analog output meter. Do not use these outputs for feedback control.
- Control board's 24V and +10V are to be used for internal control only, Do not use the internal power-supply to power external devices.

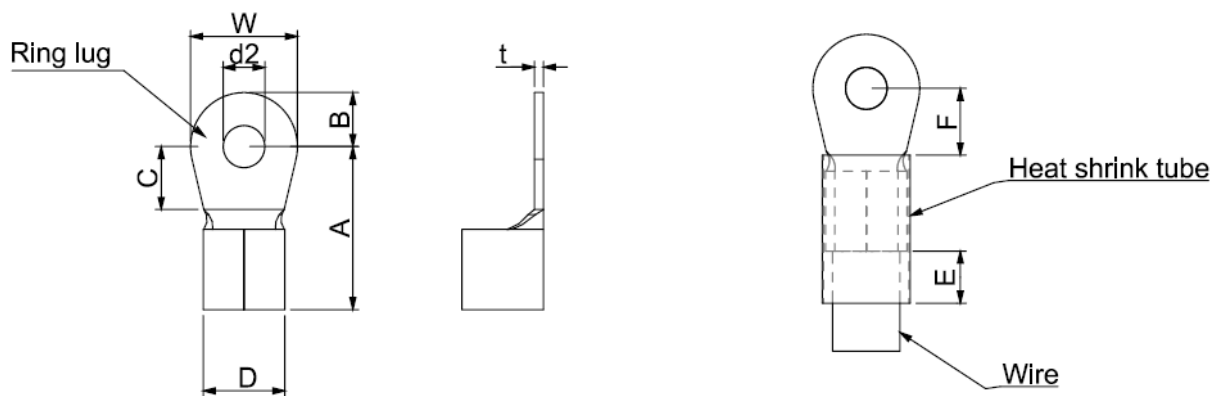
- **2.5 Specifications of terminal wiring**

- **2.5.1** Wiring specification

E710 series			Wiring diameter AWG (mm ²)			NFB* ⁴	MC* ⁴
Power Supply	Motor(HP)* ¹	Rated Current (A)	main Terminal* ²	Ground E(G)	Control Terminal* ³		
200V	0.5HP	2.8	14~12	14~12	24~16 (0.2 ~ 1.5)	TO-50EC(15A)	CU-11
	1HP	4.8	(2 ~ 3.5)	(2 ~ 3.5)			
	2HP	7.5	12~10	12~10		TO-50EC(20A)	CU-11
	3HP	11	(3.5 ~ 5.3)	(3.5 ~ 5.3)			
	5HP	17	10 (5.3)	10 (5.3)		TO-50EC(30A)	CU-11
	7.5HP	25	8 (8.4)	8 (8.4)		TO-50EC(30A)	CU-16
400V 3 Ø	1HP	2.7	14~12	14~12		TO-100S(50A)	CU-18
	2HP	4.2	(2 ~ 3.5)	(2 ~ 3.5)		TO-50EC(15A)	CU-11
	3HP	5.5	14~12	14~12		TO-50EC(15A)	CU-11
	5HP	9	(2 ~ 3.5)	(2 ~ 3.5)		TO-50EC(15A)	CU-11
	7.5HP	13	14~10	14~10		TO-50EC(15A)	CU-18
	10HP	17	(3.5 ~ 5.3)	(3.5 ~ 5.3)		TO-50EC(15A)	CU-18
			10 (5.3)	10 (5.3)		TO-50EC(20A)	CU-18
			8 (8.4)	8 (8.4)		TO-50EC(30A)	CU-25

- **2.5.2** Terminal specification suggestion

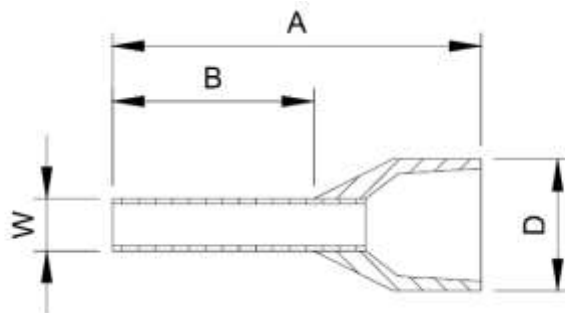
- 2.5.2.1 Main Terminal**



unit : mm

*AWG	Kit P/N	A (MAX)	B (MAX)	C (MIN)	D (MAX)	d2 (MIN)	E (MIN)	F (MIN)	W (MAX)	t (MAX)
18	RNBS 1-3.7	9.8	3.2	4.8	4.1	3.7	13.0	4.2	6.6	0.8
16	RNBS 2-3.7									
14	RNBS 2-3.7									
18	RNBS1-4	12.1	3.6	6.1	5.6	4.3	13.0	4.5	7.2	1
16	RNBS1-4									
14	RNBS2-4									
12	RNBS5-4									
14	RNBS2-4	17.8	5.0	6.1	7.2	4.3	13.0	5.5	10.5	1.2
12	RNBS5-4									
10	RNBS5-4									
8	RNBS8-4									
10	RNBS5-4	17.8	5.0	6.1	7.2	4.3	13.0	5.5	10.5	1.2
8	RNBS8-4									
6	RNB14-5	27.1	6.1	10.5	11.5	5.3	13.0	6.5	12.6	1.7
4	RNBS22-5									
6	RNBS14-6	35.0	9.0	13.3	14.0	6.2	13.0	10.0	19.5	1.8
4	RNBS22-6									
2	RNBS38-6									

2.5.2.2 Control Terminal



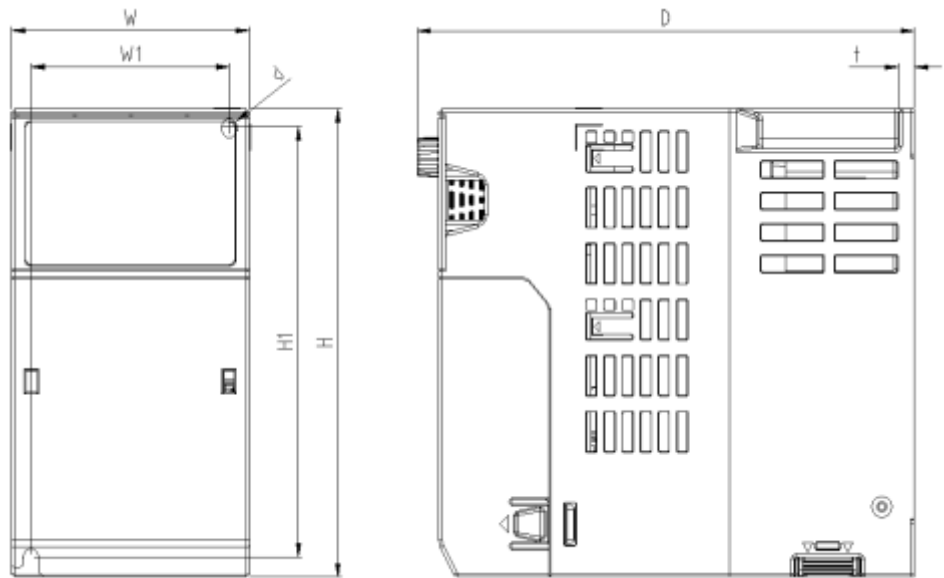
unit mm

wire diameter	manufacture	material number	A (MAX)	B (MAX)	D (MAX)	W (MAX)
0.2mm ² (24AWG)	PHOENIX CONTACT	Al 0,25- 8 YE	12.5	8	2.6	1.1
0.34mm ² (22AWG)	PHOENIX CONTACT	Al 0,34- 8 TQ	12.5	8	3.3	1.3
0.5mm ² (20AWG)	PHOENIX CONTACT	Al 0,5 - 8 WH	14	8	3.5	1.4

2.6 Outline Dimensions and installation

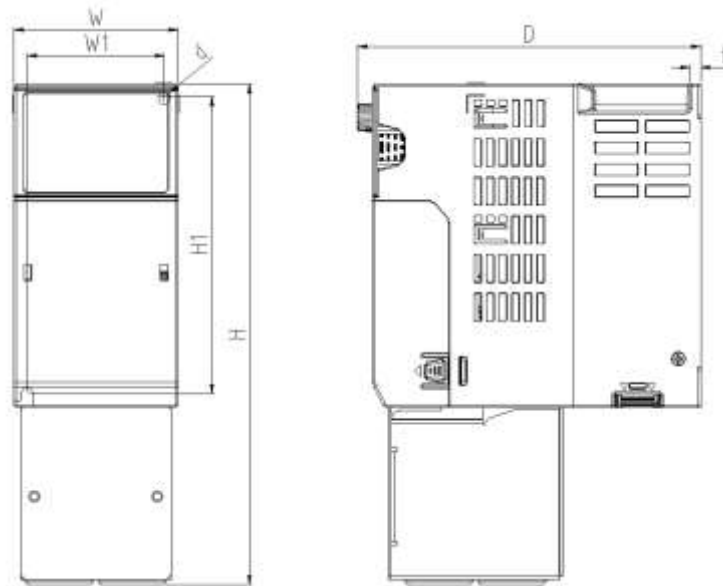
2.6.1 Standard

(a) 220V : 2P5~201HP/440V : 401~402HP (IP00)



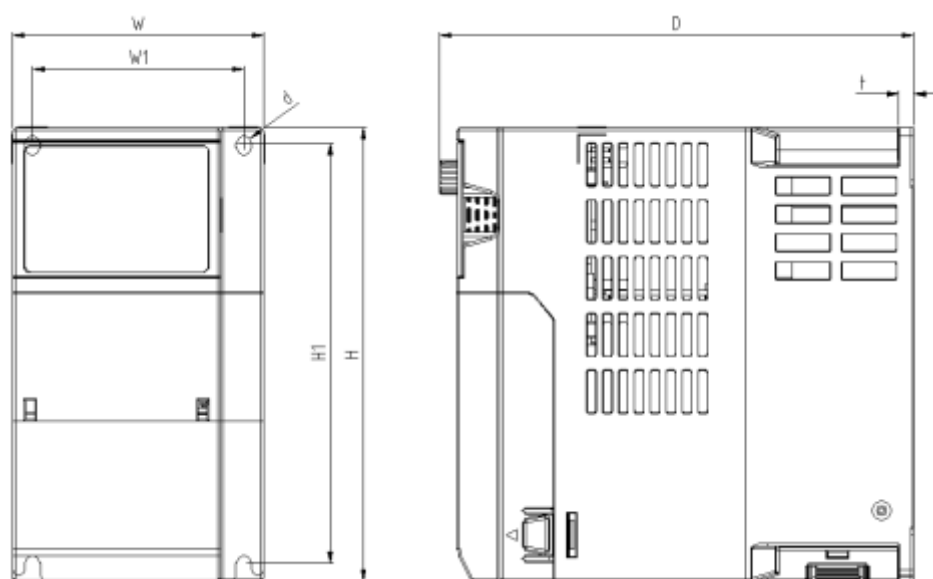
Inverter model	Outline Dimensions (mm)								remark
	W	H	D	W1	H1	t	d	Gross Weight(kg)	
E710-2P5-HE	72	142	150	60	130.5	5	M4	1.2	
E710-201-HE	72	142	150	60	130.5	5	M4	1.2	
E710-401-H3E	72	142	150	60	130.5	5	M4	1.2	
E710-402-H3E	72	142	150	60	130.5	5	M4	1.2	

(b) 220V : 2P5~201HP/440V : 401~402HP (NEMA1)



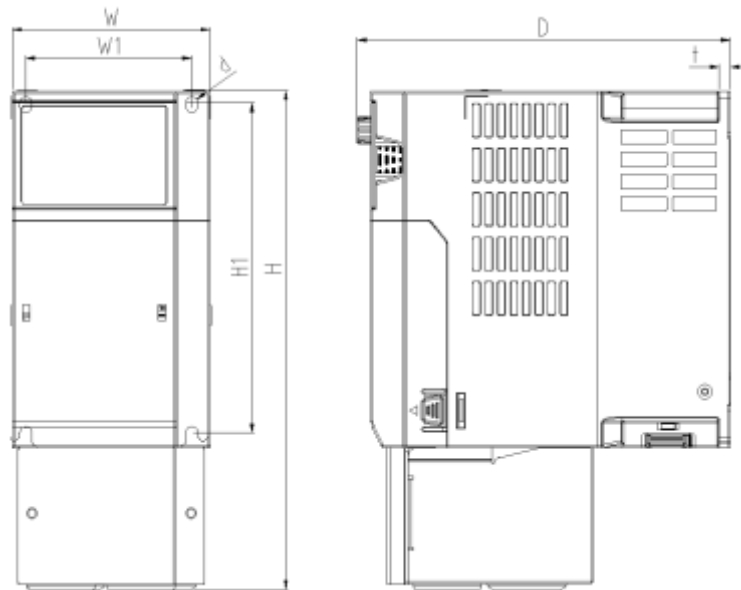
Inverter model	Outline Dimensions (mm)								remark
	W	H	D	W1	H1	t	d	Gross Weight(kg)	
E710-2P5-HE	72	220	150	60	130.5	5	M4	1.5	
E710-201-HE	72	220	150	60	130.5	5	M4	1.5	
E710-401-H3E	72	220	150	60	130.5	5	M4	1.5	
E710-402-H3E	72	220	150	60	130.5	5	M4	1.5	

(c) 220V : 202~205HP/440V : 403~405HP (IP00)



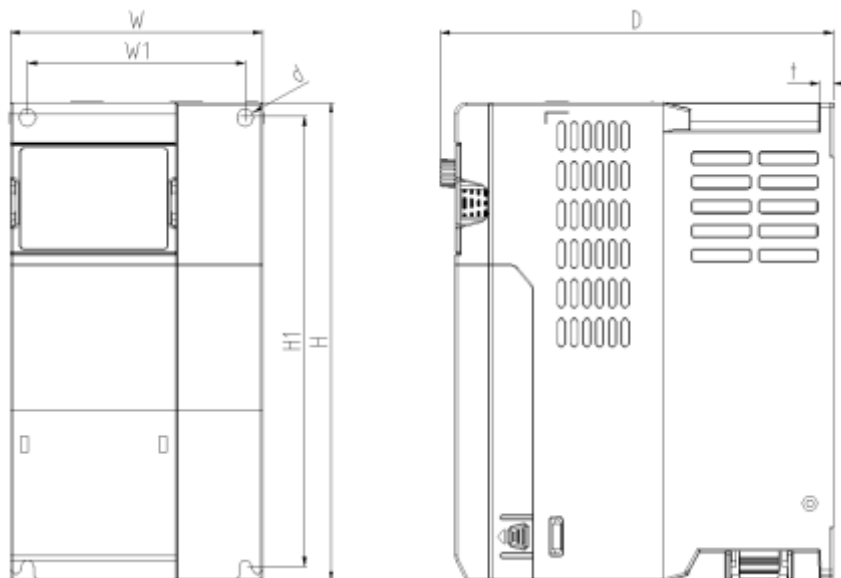
Inverter model	Outline Dimensions (mm)								remark
	W	H	D	W1	H1	t	d	Gross Weight(kg)	
E710-202-HS	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	
E710-203-HS	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	
E710-205-H3S	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	
E710-403-H3S	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	
E710-405-H3S	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	

(d) 220V : 202~205HP/440V : 403~405HP (NEMA1)



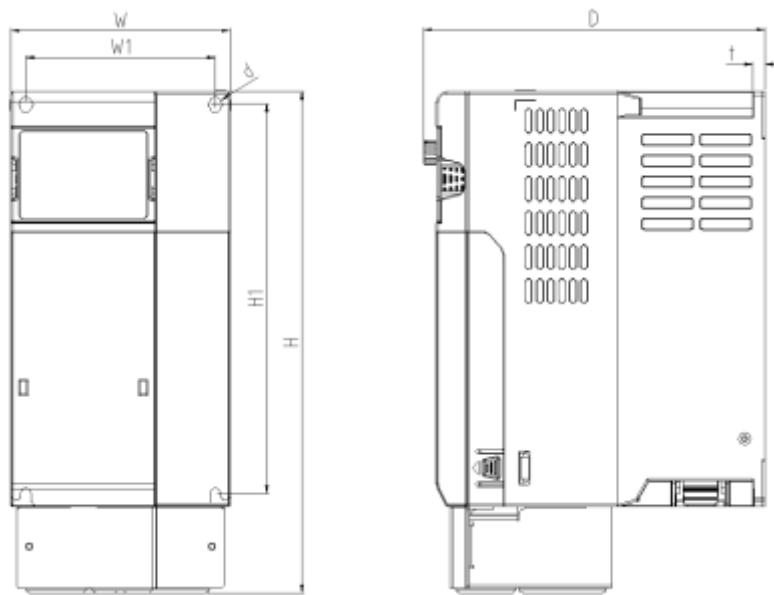
Inverter model	Outline Dimensions (mm)								remark
	W	H	D	W1	H1	t	d	Gross Weight(kg)	
E710-202-HS	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	
E710-203-HS	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	
E710-205-H3S	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	
E710-403-H3E	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	
E710-405-H3S	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	

(e) 220V : 208HP/440V : 408-410HP (IP00)



Inverter model	Outline Dimensions (mm)								remark
	W	H	D	W1	H1	t	d	Gross Weight(kg)	
E710-208-H3S	109	207	169	94	194.5	6	M4	2.3	
E710-408-H3S	109	207	169	94	194.5	6	M4	2.3	
E710-410-H3S	109	207	169	94	194.5	6	M4	2.3	

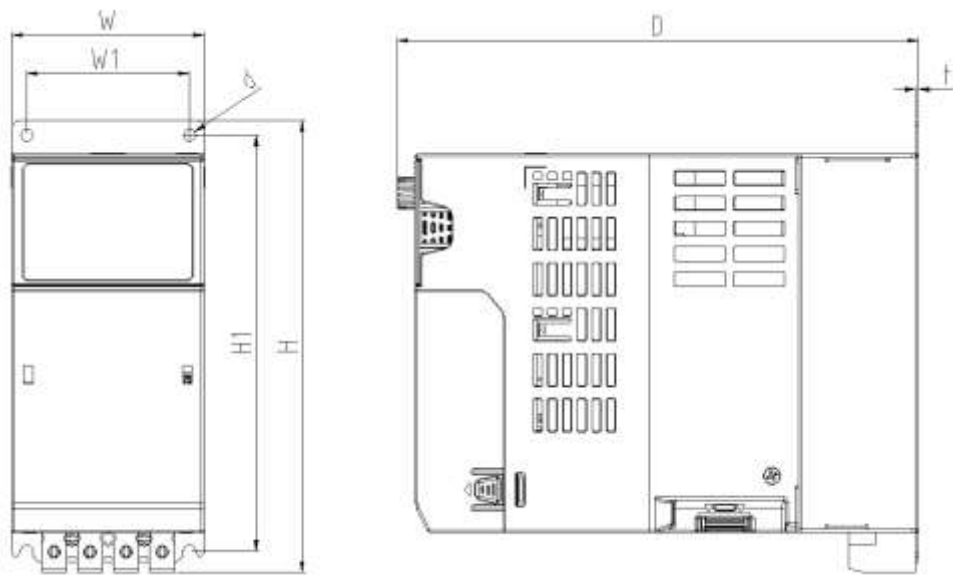
(f) 220V : 208HP/440V : 408-410HP (NEMA1)



Inverter model	Outline Dimensions (mm)								remark
	W	H	D	W1	H1	t	d	Gross Weight(kg)	
E710-208-H3S	109	250	169	94	194.5	6	M4	2.3	
E710-408-H3S	109	250	169	94	194.5	6	M4	2.3	
E710-410-H3S	109	250	169	94	194.5	6	M4	2.3	

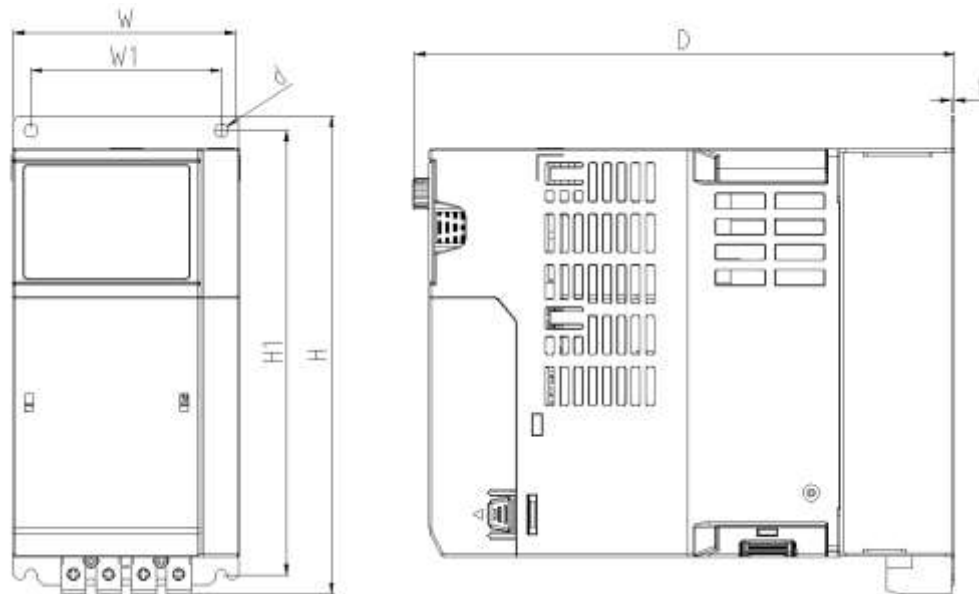
2.6.2 Filter built-in (440V 1~10HP)

(a) 440V : 401~402HP



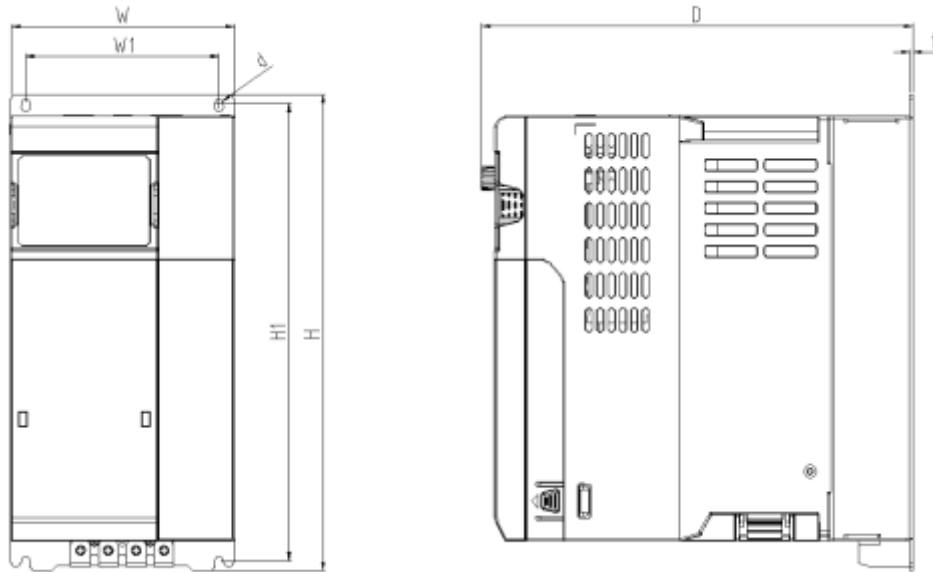
Inverter model	Outline Dimensions (mm)								remark
	W	H	D	W1	H1	t	d	Gross Weight(kg)	
E710-401-H3EF	72	169.5	195.5	60	156	1.2	M4		Weight to be determined
E710-402-H3EF	72	169.5	195.5	60	156	1.2	M4		

(b) 440V : 403-405HP



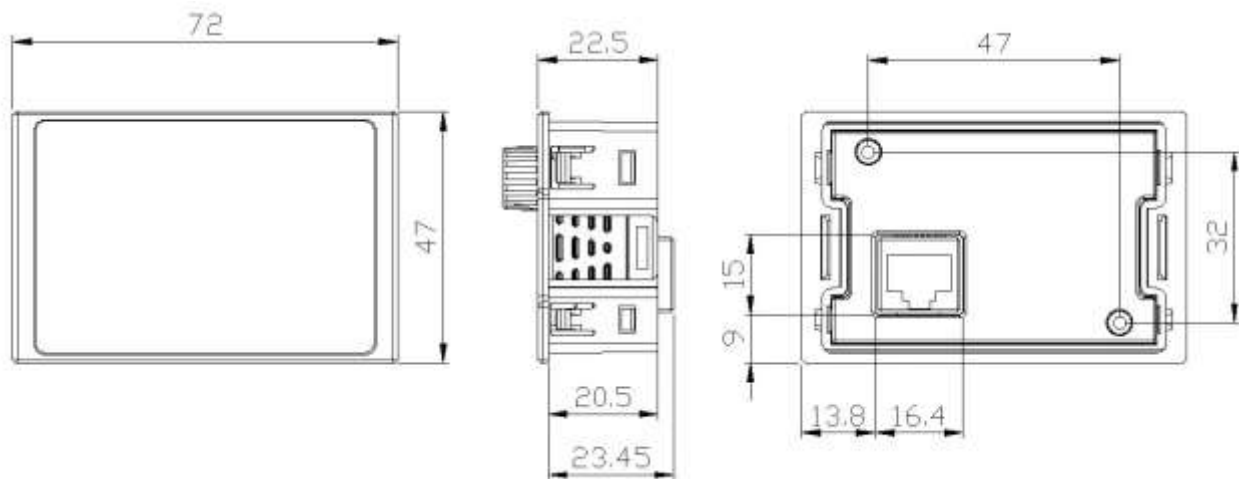
Inverter model	Outline Dimensions (mm)								remark
	W	H	D	W1	H1	t	d	Gross Weight(kg)	
E710-403-H3SF	87	184	207	73	171	1.2	M4		Weight to be determined
E710-405-H3SF	87	184	207	73	171	1.2	M4		

(c) 440V : 408-410HP



Inverter model	Outline Dimensions (mm)								remark
	W	H	D	W1	H1	t	d	Gross Weight(kg)	
E710-408-H3SF	109	232	210	94	222.5	1.2	M4		Weight to be determined
E710-410-H3SF	109	232	210	94	222.5	1.2	M4		

2.6.3 KeyPad Outline Dimensions



Installation position

Install the product in an easy to operate environment and avoid exposure to:

- to avoid direct sunlight
- prevent rain drops of rain or damp environment
- to prevent oil mist, the erosion of salt
- prevent the corrosive liquid and gas
- to prevent dust, lint and metal fines
- to prevent electromagnetic interference (welding machine, power machine)
- from radioactive material and fuel

→ to prevent vibration (punch), if cannot avoid please add shock pads to reduce the vibration

Chapter 3 Parameters

Parameter group	Group Name
Group 00	Basic Parameters
Group 01	V/F Control Parameters
Group 02	IM Motor Parameters
Group 03	External Digital Input and Output Parameters
Group 04	External Analog Input and Output Parameters
Group 05	Multi-Speed Parameters
Group 06	Automatic Program Operation Parameters
Group 07	Start /Stop Parameters
Group 08	Protection Parameters
Group 09	Communication Parameters
Group 10	PID Parameters
Group 11	Auxiliary Parameters
Group 12	Monitoring Parameters
Group 13	Maintenance Parameters
Group 14	PLC Parameters
Group 15	PLC Monitoring Parameters
Group 16	LCD Parameters
Group 17	Automatic Tuning Parameters
Group 18	Slip Compensation Parameters
Group 19	Wobble Frequency Parameters
Group 20	Speed Control Parameters
Group 21	Torque And Position Control Parameters
Group 22	PM Motor Parameters

Parameter Attribute		
*1	Parameters can be changed during run operation.	
*2	Reserved	
*3	Parameter will not reset to default during a factory reset (initialization).	
*4	Read-only parameter	
*5	Parameter will be displayed in being coupled with the option card.	
*6	Parameter will be displayed only in LED keypad.	
*7	Parameter will be displayed only in LCD keypad.	
*8	When 13-08 setting is changed, the value will be also changed.	
*9	Reserved	
*10	Only available after I/O expansion card installed (In development)	
*11	In development	

Group 00: Basic Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
00-00	Control Mode Selection	0: V/F	0	*3
		1: Reserved		
		2: SLV		
		3: Reserved		
		4: Reserved		
		5: PMSLV		
		6: SLV2		
00-01	Motor's Rotation Direction	0: Forward	0	*1
		1: Reverse		
00-02	Main Run Command Source Selection	0: Keypad	0	
		1: External Terminal (Control Circuit)		
		2: Communication Control (RS-485)		
		3: PLC		
		4: RTC (*11)		
00-03	Alternative Run Command Selection	0: Keypad	0 (Note4)	
		1: External Terminal (Control Circuit)		
		2: Communication Control (RS-485)		
		3: PLC		
		4: RTC (*11)		
00-04	Language	0: English	0	*7
		1: Simplified Chinese		
		2: Traditional Chinese		
		3: Turkish		
00-05	Main Frequency Command Source Selection	0: Keypad	1	
		1: External Terminal (Analog 1)		
		2: Terminal Command UP/DOWN		
		3: Communication Control (RS-485)		
		4: Pulse Input		
		5: Reserved		
		6: RTC (*11)		
		7: AI2 Auxiliary Frequency		
		8: Keypad VR		
		9: Manual Pulse Generator (MPG) (*11)		
00-06	Alternative Frequency	0: Keypad	0 (Note4)	
		1: VR (Analog 1)		

Group 00: Basic Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
	Source Selection	2: External Terminal (Analog 1)		
		3: Communication Control (RS-485)		
		4: Terminal Command UP/DOWN		
		5: Pulse Input		
		6: Reserved		
		7: RTC (*11)		
		8: AI2 Auxiliary Frequency		
00-07	Main and Alternative Frequency Command Modes	0: Main Frequency	0	
		1: Main frequency +Alternative Frequency		
00-08	Communication Frequency Command Range	0.00~599.00	0.00	
00-09	Communication Frequency Command Memory Selection	0: Don't save when power supply is off. (00-08)	0	
		1: Save when power is off. (00-08)		
00-10	Minimum frequency detection	0: Show warning if lower than minimum frequency	0	Note1
		1: Run as minimum frequency if lower than minimum frequency		
		2: No STP0 warning, output frequency command		
		3: No STP0 warning, below the minimum frequency output 0		
00-11	PID Lower Limit of Frequency Selection	0: PID Sleep Limit is Lower Limit of Frequency	0	
		1: PID Sleep Limit is 0Hz		
00-12	Upper Frequency limit	0.1~109.0	100.0	
00-13	Lower	0.0~109.0	0.0	

Group 00: Basic Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
	Frequency limit			
00-14	Acceleration Time 1	0.1~6000.0	*	*1
00-15	Deceleration Time 1	0.1~6000.0	*	*1
00-16	Acceleration Time 2	0.1~6000.0	*	*1
00-17	Deceleration Time 2	0.1~6000.0	*	*1
00-18	*Jog Frequency	0.00~599.00	6.00	*1
00-19	Jog Acceleration Time	0.1~0600.0	-	*1
00-20	Jog Deceleration Time	0.1~0600.0	-	*1
00-21	Acceleration time 3	0.1~6000.0	*	*1
00-22	Deceleration time 3	0.1~6000.0	*	*1
00-23	Acceleration time 4	0.1~6000.0	*	*1
00-24	Deceleration time 4	0.1~6000.0	*	*1
00-25	Switch-Over Frequency of Acc/Dec Time 1 and Time 4	0.00~599.00	0.0	
00-26	Emergency Stop Time	0.1~6000.0	5.0	
00-27	Reserved			
00-28	Command Characteristic selection of master frequency	0: Positive Characteristic (0~10V/4~20mA is corresponding to 0~100%)	0	
		1: Negative Characteristic (0~10V/4~20mA is corresponding to 100~0%)		
00-29	Zero-Speed Operation Selection	0: Operation Based on Frequency Command	0	
		1: Stop		
		2: Operation Based on the Lowest Frequency		
		3: Zero-Speed Operation		
00-30 00-31	Reserved			

Group 00: Basic Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
00-32	Application Selection Presets**	0: General	0	
		1: Reserved		
		2: Conveyor		
		3: Exhaust Fan		
		4: Reserved		
		5: Compressor		
		6: Hoist**		
		7: Crane**		
		8: Manual Pulse Generator (MPG) (Note4)		
		9: Band Saw		
		10: Stamping Press		
00-33	Modified Parameters (only for LCD keypad)	0:Disable	0	*7
		1:Enable		
00-34 ~ 00-40	Reserved			
00-41	User parameter 0	Set 13-06 = 1, start user parameter. The setting range is 00-01 ~22-31, but except 00-41~00-56 and group 17 (only for LCD keypad)	00-41	*7
00-42	User parameter 1		00-42	*7
00-43	User parameter 2		00-43	*7
00-44	User parameter 3		00-44	*7
00-45	User parameter 4		00-45	*7
00-46	User parameter 5		00-46	*7
00-47	User parameter 6		00-47	*7
00-48	User parameter 7		00-48	*7
00-49	User parameter 8		00-49	*7
00-50	User parameter 9		00-50	*7
00-51	User parameter 10		00-51	*7
00-52	User parameter 11		00-52	*7
00-53	User parameter 12		00-53	*7
00-54	User parameter 13		00-54	*7
00-55	User parameter 14		00-55	*7
00-56	User parameter 15		00-56	*7
00-57	SV High Speed Mode	0: SV High Speed Mode1	0	
		1: SV High Speed Mode2		

*: Refer to the attachment 1 in our instruction manual.

** Before to set up 00-32 Application, it should do initialized setting (parameter 13-08) first. When setting 00-32, the I/O port function changed automatically. To avoid accident, be sure to confirm the I/O port signal of inverter and external terminal control.

*** If parameter 00-27 is set to ND mode, group 02 motor 1 parameter will automatically adjust to more than 1 class of it.

If parameter 00-27 is set to HD mode, group 02 motor 1 parameter will automatically adjust to the same class of it.

It is suggested that parameter 00-27 be set first before motor performs auto-tuning because the parameter will make the motor parameter automatically be changed.

***** If the maximum output frequency of motor is over 300HZ, the frequency resolution is changed to 0.1Hz.

Group 01: V/F Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
01-00	V/F Curve Selection	0~FF	F	*3
01-01	Reserved			
01-02	Maximum Output Frequency of Motor 1	4.8~599.0	50.0/60.0	*8
01-03	Maximum Output Voltage of Motor 1	200V: 0.1~255.0	-	*8
		400V: 0.2~510.0	-	
		575V: 0.1~670.0	-	
		690V: 0.1~804.0	-	
01-04	Middle Output Frequency 2 of Motor 1	0.0~599.0	0.0	
01-05	Middle Output Voltage 2 of Motor 1	200V: 0.0~255.0	0.0	*8
		400V: 0.0~510.0		
		575V: 0.0~670.0		
		690V: 0.0~804.0		
01-06	Middle Output Frequency 1 of Motor 1	0.0~599.0	3.0	
01-07	Middle Output Voltage 1 of Motor 1	200V: 0.0~255.0	*	*8
		400V: 0.0~510.0		
		575V: 0.0~670.0		
		690V: 0.0~804.0		
01-08	Minimum Output Frequency of Motor 1	0.0~599.0	VF: 1.3/1.5	
			VF+PG:- SLV:0.5/0.6	
			SV:-	
			PMSV:-	
			PMSLV: 0.8	
			SLV2: 1.3/1.5	
01-09	Minimum Output	200V: 0.0~255.0	-	*8
		400V: 0.0~510.0		

Group 01: V/F Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
	Voltage of Motor 1	575V: 0.0~670.0 690V: 0.0~804.0	-	
01-10	Torque Compensation Gain	0.0~2.0	0.5	*1
01-11	Selection of Torque Compensation Mode	0: Torque Compensation Mode 0	0	
		1: Torque Compensation Mode 1		
01-12	Base Frequency of Motor 1	4.8~599.0	50.0/60.0	*8
01-13	Base Output Voltage of Motor 1	200V: 0.0~255.0	-	*8
		400V: 0.0~510.0	-	
		575V: 0.0~670.0	-	
		690V: 0.0~804.0	-	
01-14	Input Voltage Setting	200V: 155.0~255.0	-	*8
		400V: 310.0~510.0	-	
		575V: 540.0~670.0	-	
		690V: 648.0~804.0	-	
01-15	Torque Compensation Time	0~10000	200	
01-16	Maximum Output Frequency of Motor 2	4.8~599.0	50.0/60.0	*8
01-17	Maximum Output Voltage of Motor 2	200V: 0.1~255.0	-	*8
		400V: 0.2~510.0	-	
		575V: 0.1~670.0	-	
		690V: 0.1~804.0	-	
01-18	Middle Output Frequency 2 of Motor 2	0.0~599.0	0.0	
01-19	Middle Output Voltage 2 of Motor 2	200V: 0.0~255.0	0.0	
		400V: 0.0~510.0		
		575V: 0.0~670.0		
		690V: 0.0~804.0		
01-20	Middle Output Frequency 1 of Motor 2	0.0~599.0	-	
01-21	Middle Output Voltage 1 of Motor 2	200V: 0.0~255.0	KVA	
		400V: 0.0~510.0		
		575V: 0.0~670.0		
		690V: 0.0~804.0		
01-22	Minimum Output Frequency of Motor 2	0.0~599.0	-	
01-23	Minimum Output Voltage of Motor 2	200V: 0.0~255.0	KVA	
		400V: 0.0~510.0		
		575V: 0.0~670.0		
		690V: 0.0~804.0		

Group 01: V/F Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
01-24	Base Frequency of Motor 2	4.8~599.0	50.0/ 60.0	*8
01-25	Base Output Voltage of Motor 2	200V: 0.0~255.0	-	*8
		400V: 0.0~510.0	-	
		575V: 0.0~670.0	-	
		690V: 0.0~804.0	-	
01-26	V/F Curve Selection of Motor 2	0~FF	F	*3

KVA: The default value of this parameter will be changed by different capacities of inverter.

Group 02: IM Motor Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
02-00	No-Load Current of Motor1	0.01~600.00	-	
02-01	Rated Current of Motor1	Modes of V/F, V/F+PG are 10%~200% of inverter's rated current. Modes of SLV, SV are 25%~200% of inverter's rated current.	-	
02-02	Reserved			
02-03	Rated Rotation Speed of Motor1	0~60000	-	
02-04	Rated Voltage of Motor1	200V: 50.0~240.0	-	*8
		400V: 100.0~480.0	-	
		575V: 150.0~670.0	-	
		690V: 200.0~804.0	-	
02-05	Rated Power of Motor1	0.01~600.00	-	
02-06	Rated Frequency of Motor1	4.8~599.0	50.0/ 60.0	*8
02-07	Poles of Motor 1	2~16(Even)	4	
02-08	Reserved			
02-09	Excitation Current of Motor 1	15%~70% of Motor Rated Current	-	
02-10	Core Saturation Coefficient 1 of Motor 1	1~100	-	
02-11	Core Saturation Coefficient 2 of Motor 1	1~100	-	

Group 02: IM Motor Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
02-12	Core Saturation Coefficient 3 of Motor 1	80~300	-	
02-13	Core loss of Motor 1	0.0~15.0	-	
02-14	Reserved			
02-15	Resistance between Wires of Motor 1	0.001~60.000	-	
02-16	rotor resistance of Motor 1	0.001~60.000		
02-17	leakage inductance of Motor 1	0.01~200.00		
02-18	mutual inductance of Motor 1	0.1~6553.4		
02-19	No-Load Voltage of Motor 1	200V: 50~240	-	
		400V: 100~480	-	
		575V: 420~600	-	
		690V: 504~720	-	
02-20	No-Load Current of Motor 2	0.01~600.00	-	
02-21	Rated Current of Motor 2	25%~200% of inverter's rated current	-	
02-22	Rated Rotation Speed of Motor 2	0~60000	-	
02-23	Rated Voltage of Motor 2	200V: 50.0~240.0	-	*8
		400V: 100.0~480.0	-	
		575V: 150.0~670.0	-	
		690V: 200.0~804.0	-	
02-24	Rated Power of Motor 2	0.01~600.00	-	
02-25	Rated Frequency of Motor 2	4.8~599.0	50.0/ 60.0	*8
02-26	Poles of Motor 2	2~16 (Even)	4	
02-27 ~ 02-31	Reserved			
02-32	Resistance between Wires of Motor 2	0.001~60.000	-	
02-33	Proportion of Motor 1 Leakage Inductance	0.1~15.0	-	
02-34	Motor 1 Slip Frequency	0.10~20.00	-	

Group 02: IM Motor Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
02-35 ~ 02-36	Reserved			
02-37	Motor Mechanical Loss	0.0~10.0	4.0	

Group 03: External Digital Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
03-00	Multi-Function Terminal Function Setting-S1	0: 2-Wire Sequence (ON: Forward Run Command)	0	
		1: 2-Wire Sequence (ON: Reverse Run Command)		
		2: Multi-Speed/Position Setting Command 1		
		3: Multi-Speed/Position Setting Command 2		
		4: Multi-Speed/Position Setting Command 3		
		5: Multi-Speed/Position Setting Command 4		
		6: Forward Jog Run Command		
		7: Reverse Jog Run Command		
03-01	Multi-Function Terminal Function Setting-S2	8: UP Frequency Increasing Command	1	
		9: DOWN Frequency Decreasing Command		
		10: Acceleration/Deceleration Time Selection 1		
		11: Inhibit Acceleration/Deceleration Command		
		12: Main/Alternative Run Switch Function		

Group 03: External Digital Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		13: Main/Alternative Frequency Switch Function		
03-02	Multi-Function Terminal Function Setting-S3	14: Emergency Stop (decelerate to zero and stop)	2	
		15: External Baseblock Command (rotation freely to stop)		
		16: PID Control Disable		
		17: Fault Reset (RESET)		
		18: Reserved		
		19: Speed Search 1 (from the maximum frequency)		
		20: Manual Energy Saving Function		
03-03	Multi-Function Terminal Function Setting-S4	21: PID Integral Reset	3	
		22~23 : Reserved		
		24: PLC Input		
		25: External Fault		
		26: 3-Wire Sequence (Forward/Reverse command)		
03-04	Multi-Function Terminal Function Setting-S5	27: Local/Remote Selection	4	
		28: Remote Mode Selection		
		29: Jog Frequency Selection		
		30: Acceleration/Deceleration Time Selection 2		
		31: Inverter Overheating Warning		
		32: Sync Command		
		33: DC Braking		
		34: Speed Search 2 (from the frequency command)		
		35: Timing Function Input		

Group 03: External Digital Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		36: PID Soft Start Disable		
03-05	Multi-Function Terminal Function Setting-S6	37: Traversing Operation	17	
		38: Upper Deviation of Traverse Operation		
		39: Lower Deviation of Traverse Operation		
		40: Switching between Motor 1/Motor 2		
		41: PID Sleep		
		42: PG Disable		
		43: PG Integral Reset		
03-06	Multi-Function Terminal Function Setting-S7	44: Mode Switching between Speed and Torque	29*	
		45: Negative Torque Command		
		46: Zero-Servo Command		
		47: Fire mode(Forced Operation mode)		
		48: KEB Acceleration		
		49: Parameters Writing Allowable		
		50: Unattended Start Protection (USP)		
03-07	Reserved			
03-08	(S1~S7) DI Scan Time	0: Scan Time 4ms 1: Scan Time 8ms	1	
03-09	Multi-Function Terminal S1-S4 Type Selection	xxx0b: S1 A Contact	0000b	
		xxx1b: S1 B Contact		
		xx0xb: S2 A Contact		
		xx1xb: S2 B Contact		
		x0xxb: S3 A Contact		
		x1xxb: S3 B Contact		
		0xxxb: S4 A Contact		

Group 03: External Digital Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		1xxxb: S4 B Contact		
03-10	Multi-Function Terminal S5-S7 Type Selection	xxx0b: S5 A Contact	0000b	
		xxx1b: S5 B Contact		
		xx0xb: S6 A Contact		
		xx1xb: S6 B Contact		
		x0xxb: S7 A Contact		
		x1xxb: S7 B Contact		
		0xxxb: S8 A Contact		
		1xxxb: S8 B Contact		
03-11	Relay (R1A-R1C) Output	0: During Running	1 (Note4)	
		1: Fault Contact Output		
		2: Frequency Agree		
		3: Setting Frequency Agree		
		4: Frequency Detection 1 ($\geq$ 03-13+03-14)		
		5: Frequency Detection 2 ($\leq$ 03-13+03-14)		
		6: Automatic Restart		
		7~8: Reserved		
		9: Baseblock		
		10~11: Reserved		
		12: Over-Torque Detection		
		13: Current Agree		
		14: Mechanical Braking Control (03-17~18)		
		15~17: Reserved		
		18: PLC status		
03-12 (Note)	Photo-coupler Output(DO1-DOG)	19: PLC Control Contact	0 (Note4)	
		20: Zero Speed		
		21: Inverter Ready		
		22: Under Voltage Detection		

Group 03: External Digital Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		23: Source of Operation Command		
		24: Source of Frequency Command		
		25: Low Torque Detection		
		26: Frequency Reference Missing		
		27: Timing Function Output		
		28: Traverse Operation UP Status		
		29 : During Traverse Operation Status		
		30 : Motor 2 Selection		
		31 : Zero Speed Servo Status (Position Mode)		
		32: Communication Control Contacts		
		33: RTC Timer 1		Note8
		34: RTC Timer 2		Note8
		35: RTC Timer 3		Note8
		36: RTC Timer 4		Note8
		37: PID Feedback Loss Detection Output		
		38: Brake Release		
		39: Frequency Detection 1 (dedicated for Crane)		
		40: Frequency Output		
		41: Position Agree (Position Mode)		
		42~44: Reserved		
		45: PID sleep		
		46~49: Reserved		
		50: Frequency Detection 3 ($\geq$ 03-44+03-45)		
		51: Frequency Detection 4 ($\leq$ 03-44+03-45)		
		52: Frequency Detection 5 ($\geq$ 03-46+03-47)		

Group 03: External Digital Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		53: Frequency Detection 6 ($\leq$ 03-46+03-47)		
		54: Turn on short-circuit braking		Note1
		57: Low Current Detection		Note2
		58: Frequency Deceleration Detection		Note4
		59: Over-Temperature Detection		Note4
		60: Life warning period		
03-13	Frequency Detection Level	0.0~599.0	0.0	
03-14	Frequency Detection Width	0.1~25.5	2.0	
03-15	Current Agree Level	0.1~999.9	0.1	
03-16	Delay Time of Current Agree Detection	0.1~10.0	0.1	
03-17	**Mechanical Braking Release Level	0.00~599.00	0.00	
03-18	**Mechanical Braking Level Set	0.00~599.00	0.00	
03-19	Relay &DO1 Type	xxx0b: R1 A Contact xxx1b: R1 B Contact xx0xb: Photo-coupler 1 A Contact xx1xb: Photo-coupler 1 B Contact	0000b	*10
03-20	Reserved			
03-21	Reserved			
03-22 ~ 03-26	Reserved			
03-27	UP/DOWN Frequency Hold/Adjust Selection	0: Hold last set frequency when stopped 1: Set frequency to 0 when stopped	0	

Group 03: External Digital Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		2: Allow speed changes from last set frequency when stopped		
		3: Refresh frequency at acceleration.		
03-28	Photo-coupler Output (DO1-DOG)	Range and definition are the same as those of 03-11, 03-12 (03-28 Set to 8 is pulse output function)	0	
03-29	Photo-coupler Output Selection (DO1-DOG) (DO2-DOG)	xx0xb: Photo-coupler 2 A Contact xx1xb: Photo-coupler 2 B Contact	0000b	
				*10
03-30	Selection of Pulse Input	0: General Pulse Input	0	
		1: PWM		
03-31	Scale of Pulse Input	Depending on the setting of 03-30 03-30 = 0: 50~32000Hz 03-30 = 1: 10~1000Hz	1000	*1
03-32	Pulse Input Gain	0.0~1000.0	100	*1
03-33	Pulse Input Bias	-100.0~100.0	0.0	*1
03-34	Filter Time of Pulse Input	0.00~2.00	0.1	*1
03-35	Function Setting of Pulse Output	1: Frequency Command	2	*1
		2: Output Frequency		
		3: Output Frequency after Soft-Start		
		4: Motor Speed		
		5: PID Feedback		
		6: PID Input		
		7: PG Output (with PG card)		
03-36	Scale of Pulse Output	1~32000	1000	*1
03-37	Timer ON Delay (DIO)	0.0~6000.0	0.0	
03-38	Timer OFF Delay (DIO)	0.0~6000.0	0.0	

Group 03: External Digital Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
03-39	Reserved			
03-40	Up/Down Frequency Width Setting	0.00~5.00	0.00	
03-41	Torque Detection Level	0~150	10	
03-42	Brake Release Delay Time	0.00~65.00	0.00	
03-43	UP/DOWN Acceleration/Deceleration Selection	0: Acceleration/Deceleration Time 1	0	
		1: Acceleration/Deceleration Time 2		
03-44	Frequency Detection Level 2	0.0~599.0	0.0	
03-45	Frequency Detection Width 2	0.1~25.5	2.0	
03-46	Frequency Detection Level 3	0.0~599.0	0.0	
03-47	Frequency Detection Width 3	0.1~25.5	2.0	
03-48	Low Current Detection Level	0.0~999.9	0.1	Note2
03-49	Low Current Detection Delay Time	0.00~655.34 (Note4)	0.01	Note2
03-50	Frequency Detection Level 4	0.0~599.0	0.0	Note3
03-51	Frequency Detection Level 5	0.0~599.0	0.0	Note3
03-52	Frequency Detection Level 6	0.0~599.0	0.0	Note3
03-53	Current Agree Level 2	0.0~999.9	0	Note4
03-54	counter ON delay	0~12	0	
03-55	counter OFF delay	0~12	0	

* 2-wire operation mode: 29; 3-wire operation mode: 26.

* *If the maximum output frequency of motor is over 300HZ, the frequency resolution is changed to 0.1Hz
Note: For standard H & C type frame 1, the DO2 function is setting by 03-12.

Group 04: External Analog Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
04-00	AI Input Signal Type	0: AI1:0~10V AI2:0~10V	1	
		1: AI1:0~10V AI2:4~20mA		
		2: Reserved		
		3: Reserved		
		4: AI1: 4~20mA AI2: 0~10V		*9
		5: AI1: 4~20mA AI2: 4~20mA		*9
04-01	AI1 Signal Scanning and Filtering Time	0.00~2.00	0.03	
04-02	AI1 Gain	0.0~1000.0	100.0	*1
04-03	AI1 Bias	-100.0~100.0	0	*1
04-04	Negative AI	0: Disable	0	Note4
		1: Enable		
04-05	AI2 Function Setting	0: Auxiliary Frequency	10	
		1: Frequency Reference Gain		
		2: Frequency Reference Bias		
		3: Output Voltage Bias		
		4: Coefficient of Acceleration and Deceleration Reduction		
		5: DC Braking Current		
		6: Over-Torque Detection Level		
		7: Stall Prevention Level During Running		
		8: Frequency Lower Limit		
		9: Jump Frequency 4		
		10: Added to AI1		
		11: Positive torque limit		
		12: Negative torque limit		
		13: Regenerative Torque Limit		
		14: Positive / Negative Torque Limit		
		15: Torque Reference/ Torque Limit (in Speed Control)		
		16: Torque Compensation		

Group 04: External Analog Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		17: PTC Overheat Protection		
04-06	AI2 Signal Scanning and Filtering Time	0.00~2.00	0.03	
04-07	AI2 Gain	0.0~1000.0	100.0	*1
04-08	AI2 Bias	-100.0~100.0	0	*1
04-09	Reserved			
04-10	Reserved			
04-11	AO1 Function Setting	0: Output Frequency	0	
		1: Frequency Command		
		2: Output Voltage		
		3: DC Voltage		
		4: Output Current		
		5: Output Power		
		6: Motor Speed		
		7: Output Power Factor		
		8: AI1 Input		
		9: AI2 Input		
		10: Torque Command		
		11: q-axis Current (reserved above Frame2)		
		12: d-axis Current (reserved above Frame2)		
		13: Speed Deviation		
		14: Reserved		
		15: ASR Output		
		16: Reserved		
		17: q-axis Voltage (reserved above Frame2)		
		18: d-axis Voltage (reserved above Frame2)		
		19~20: Reserved		
		21: PID Input		
		22: PID Output		
		23: PID Target Value		
		24: PID Feedback Value		

Group 04: External Analog Input and Output Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		25: Output Frequency of the Soft Starter		
		26: PG Feedback		
		27: Reserved		
		28: Communication control		
04-12	AO1 Gain	0.0~1000.0	100.0	*1
04-13	AO1 Bias	-100.0~100.0	0	*1
04-14	Reserved			
04-15				
04-16	AO2 Function Setting	Range and definition are the same as those of 04-11.	3	
04-17	AO2 Gain	0.0~1000.0	100.0	*1
04-18	AO2 Bias	-100.0~100.0	0	*1
04-19	AO Output Signal Type	0: AO1 0~10V AO2 0~10V	0	
		1: AO1 0~10V AO2 4~20mA		
		2: AO1 4~20mA AO2 0~10V		*9
		3: AO1 4~20mA AO2 4~20mA		*9
04-20	Filter Time of AO Signal Scan	0.00~0.50	0.00	*1
04-21	Reserved			
04-22	Reserved			
04-23	Reserved			

Group 05: Multi-Speed Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
05-00	Acceleration and Deceleration Selection of Multi-Speed	0: Acceleration and deceleration time are set by 00-14 ~ 00-24	0	
		1: Acceleration and Deceleration Time are set by 05-17 ~ 05-48		
05-01	*Frequency Setting of Speed-Stage 0	0.00~599.00	5.00	*1
05-02	*Frequency Setting of Speed-Stage 1	0.00~599.00	5.00	*1

Group 05: Multi-Speed Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
05-03	*Frequency Setting of Speed-Stage 2	0.00~599.00	10.00	*1
05-04	*Frequency Setting of Speed-Stage 3	0.00~599.00	20.00	*1
05-05	*Frequency Setting of Speed-Stage 4	0.00~599.00	30.00	*1
05-06	*Frequency Setting of Speed-Stage 5	0.00~599.00	40.00	*1
05-07	*Frequency Setting of Speed-Stage 6	0.00~599.00	50.00	*1
05-08	*Frequency Setting of Speed-Stage 7	0.00~599.00	50.00	*1
05-09	*Frequency Setting of Speed-Stage 8	0.00~599.00	5.00	*1
05-10	*Frequency Setting of Speed-Stage 9	0.00~599.00	5.00	*1
05-11	*Frequency Setting of Speed-Stage 10	0.00~599.00	5.00	*1
05-12	*Frequency Setting of Speed-Stage 11	0.00~599.00	5.00	*1
05-13	*Frequency Setting of Speed-Stage 12	0.00~599.00	5.00	*1
05-14	*Frequency Setting of Speed-Stage 13	0.00~599.00	5.00	*1
05-15	*Frequency Setting of Speed-Stage 14	0.00~599.00	5.00	*1
05-16	*Frequency Setting of Speed-Stage 15	0.00~599.00	5.00	*1
05-17	Acceleration Time Setting of Multi Speed 0	0.1~6000.0	10.0	
05-18	Deceleration Time Setting of Multi Speed 0	0.1~6000.0	10.0	
05-19	Acceleration Time Setting of Multi Speed 1	0.1~6000.0	10.0	
05-20	Deceleration Time Setting of Multi Speed 1	0.1~6000.0	10.0	

Group 05: Multi-Speed Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
05-21	Acceleration Time Setting of Multi Speed 2	0.1~6000.0	10.0	
05-22	Deceleration Time Setting of Multi Speed 2	0.1~6000.0	10.0	
05-23	Acceleration Time Setting of Multi Speed 3	0.1~6000.0	10.0	
05-24	Deceleration Time Setting of Multi Speed 3	0.1~6000.0	10.0	
05-25	Acceleration Time Setting of Multi Speed 4	0.1~6000.0	10.0	
05-26	Deceleration Time Setting of Multi Speed 4	0.1~6000.0	10.0	
05-27	Acceleration Time Setting of Multi Speed 5	0.1~6000.0	10.0	
05-28	Deceleration Time Setting of Multi Speed 5	0.1~6000.0	10.0	
05-29	Acceleration Time Setting of Multi Speed 6	0.1~6000.0	10.0	
05-30	Deceleration Time Setting of Multi Speed 6	0.1~6000.0	10.0	
05-31	Acceleration Time Setting of Multi Speed 7	0.1~6000.0	10.0	
05-32	Deceleration Time Setting of Multi Speed 7	0.1~6000.0	10.0	
05-33	Acceleration Time Setting of Multi Speed 8	0.1~6000.0	10.0	
05-34	Deceleration Time Setting of Multi Speed 8	0.1~6000.0	10.0	
05-35	Acceleration Time Setting	0.1~6000.0	10.0	

Group 05: Multi-Speed Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
	of Multi Speed 9			
05-36	Deceleration Time Setting of Multi Speed 9	0.1~6000.0	10.0	
05-37	Acceleration Time Setting of Multi Speed 10	0.1~6000.0	10.0	
05-38	Deceleration Time Setting of Multi Speed 10	0.1~6000.0	10.0	
05-39	Acceleration Time Setting of Multi Speed 11	0.1~6000.0	10.0	
05-40	Deceleration Time Setting of Multi Speed 11	0.1~6000.0	10.0	
05-41	Acceleration Time Setting of Multi Speed 12	0.1~6000.0	10.0	
05-42	Deceleration Time Setting of Multi Speed 12	0.1~6000.0	10.0	
05-43	Acceleration Time Setting of Multi Speed 13	0.1~6000.0	10.0	
05-44	Deceleration Time Setting of Multi Speed 13	0.1~6000.0	10.0	
05-45	Acceleration Time Setting of Multi Speed 14	0.1~6000.0	10.0	
05-46	Deceleration Time Setting of Multi Speed 14	0.1~6000.0	10.0	
05-47	Acceleration Time Setting of Multi Speed 15	0.1~6000.0	10.0	
05-48	Deceleration Time Setting of Multi Speed 15	0.1~6000.0	10.0	

*** If the maximum output frequency of motor is over 300HZ, the frequency resolution is changed to 0.1Hz**

Group 06: Automatic Program Operation Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
06-00	Automatic Operation Mode Selection	0: Disable	0	
		1: Execute a single cycle operation mode. Restart speed is based on the previous stopped speed.		
		2: Execute continuous cycle operation mode. Restart speed is based on the previous stopped speed.		
		3: After the completion of a single cycle, the on-going operation speed is based on the speed of the last stage. Restart speed is based on the previous stopped speed.		
		4: Execute a single cycle operation mode. Restart speed will be based on the speed of stage 0.		
		5: Execute continuous cycle operation mode. Restart speed will be based on the speed of stage 0.		
		6: After the completion of a single cycle, the on-going operation speed is based on the speed of the last stage. Restart speed is based on the speed of stage 0.		
06-01	*Frequency Setting of Operation-Stage 1	0.00~599.00	5.00	*1
06-02	*Frequency Setting of Operation-Stage 2	0.00~599.00	10.00	*1
06-03	*Frequency Setting of Operation-Stage 3	0.00~599.00	20.00	*1
06-04	*Frequency Setting of Operation-Stage 4	0.00~599.00	30.00	*1

Group 06: Automatic Program Operation Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
06-05	*Frequency Setting of Operation-Stage 5	0.00~599.00	40.00	*1
06-06	*Frequency Setting of Operation-Stage 6	0.00~599.00	50.00	*1
06-07	*Frequency Setting of Operation-Stage 7	0.00~599.00	50.00	*1
06-08	*Frequency Setting of Operation-Stage 8	0.00~599.00	5.00	*1
06-09	*Frequency Setting of Operation-Stage 9	0.00~599.00	5.00	*1
06-10	*Frequency Setting of Operation-Stage 10	0.00~599.00	5.00	*1
06-11	*Frequency Setting of Operation-Stage 11	0.00~599.00	5.00	*1
06-12	*Frequency Setting of Operation-Stage 12	0.00~599.00	5.00	*1
06-13	*Frequency Setting of Operation-Stage 13	0.00~599.00	5.00	*1
06-14	*Frequency Setting of Operation-Stage 14	0.00~599.00	5.00	*1
06-15	*Frequency Setting of Operation-Stage 15	0.00~599.00	5.00	*1
06-16	Operation Time Setting of Speed-Stage 0	0.0~6000.0	0.0	*1
06-17	Operation Time Setting of Speed-Stage 1	0.0~6000.0	0.0	*1
06-18	Operation Time Setting of Speed-Stage 2	0.0~6000.0	0.0	*1
06-19	Operation Time Setting	0.0~6000.0	0.0	*1

Group 06: Automatic Program Operation Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
	of Speed-Stage 3			
06-20	Operation Time Setting of Speed-Stage 4	0.0~6000.0	0.0	*1
06-21	Operation Time Setting of Speed-Stage 5	0.0~6000.0	0.0	*1
06-22	Operation Time Setting of Speed-Stage 6	0.0~6000.0	0.0	*1
06-23	Operation Time Setting of Speed-Stage 7	0.0~6000.0	0.0	*1
06-24	Operation Time Setting of Speed-Stage 8	0.0~6000.0	0.0	*1
06-25	Operation Time Setting of Speed-Stage 9	0.0~6000.0	0.0	*1
06-26	Operation Time Setting of Speed-Stage 10	0.0~6000.0	0.0	*1
06-27	Operation Time Setting of Speed-Stage 11	0.0~6000.0	0.0	*1
06-28	Operation Time Setting of Speed-Stage 12	0.0~6000.0	0.0	*1
06-29	Operation Time Setting of Speed-Stage 13	0.0~6000.0	0.0	*1
06-30	Operation Time Setting of Speed-Stage 14	0.0~6000.0	0.0	*1
06-31	Operation Time Setting of Speed-Stage 15	0.0~6000.0	0.0	*1
06-32	Operation Direction Selection of Speed-Stage 0	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-33	Operation Direction Selection of Speed-Stage 1	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	

Group 06: Automatic Program Operation Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
06-34	Operation Direction Selection of Speed-Stage 2	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-35	Operation Direction Selection of Speed-Stage 3	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-36	Operation Direction Selection of Speed-Stage 4	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-37	Operation Direction Selection of Speed-Stage 5	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-38	Operation Direction Selection of Speed-Stage 6	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-39	Operation Direction Selection of Speed-Stage 7	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-40	Operation Direction Selection of Speed-Stage 8	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-41	Operation Direction Selection of Speed-Stage 9	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-42	Operation Direction Selection of Speed-Stage 10	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-43	Operation Direction Selection of Speed-Stage 11	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-44	Operation Direction Selection of Speed-Stage 12	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-45	Operation Direction Selection of Speed-Stage 13	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-46	Operation Direction Selection of Speed-Stage 14	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	
06-47	Operation Direction Selection of Speed-Stage 15	0: Stop 1: Forward 2: Reverse	0	

* If the maximum output frequency of motor is over 300Hz, the frequency resolution is changed to 0.1Hz

Group 07: Start /Stop Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
07-00	Momentary Power Loss/Fault Restart Selection	0: Disable	0	
		1: Enable		
07-01	Fault Auto-Restart Time	0~7200	0	
07-02	Number of Fault Auto-Restart Attempts	0~10	0	
07-03	Reserved			
07-04	Direct Start at Power on	0: When the external run command is enabled, direct start at power up	1	
		1: When the external run command is enabled, unable to direct start at power-up.		
07-05	Delay of Direct Start at Power on	1.0~300.0	3.5	
07-06	DC Injection Braking Starting Frequency	0.0~10.0	0.5	
07-07	DC Injection Braking Current	0~100	50	
07-08	DC Injection Braking Time at Stop	0.00~100.00	0.50	
07-09	Stop Mode Selection	0: Deceleration to Stop	0	
		1: Coast to Stop		
		2: DC Braking Stop in All Fields		
		3: Coast to Stop with Timer		
07-10 ~ 07-12	Reserved			
07-13	Low Voltage Detection Level	200V: 150~300	190	
		400V: 250~600	380	
		575V: 500~600	546	
		690V: 500~600	546	
07-14	Pre-excitation Time	0.00~10.00	2.00	
07-15	Pre-excitation Level	50~200	100	

Group 07: Start /Stop Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
07-16	DC Injection Braking Time at Start	0.00~100.00	0.00	
07-17	Reserved			
07-18	Minimum Base block Time	0.1~5.0	-	
07-19	Direction-Detection Speed Search Operating Current	0~100	50	
07-20	Speed Search Operating Current	0~100	20	
07-21	Integral Time of Speed Searching	0.1~10.0	2.0	
07-22	Delay Time of Speed Searching	0.0~20.0	0.2	
07-23	Voltage Recovery Time	0.1~5.0	2.0	
07-24	Reserved			
07-25	Low Voltage Detection Time	0.00~1.00	0.02	
07-26	Start-up Mode Selection of SLV Coast to Stop	0: Start with speed search	0	
		1: Normal start		
07-27	Start Selection after Fault during SLV Mode	0: Start with speed search	0	
		1: Normal start		
07-28	Start after External Base Block	0: Start with speed search	0	
		1: Normal start		
07-29	Run Command Selection at the Action of DC Braking	0: Not Allowable to Run	0	
		1: Allowable to Run		
07-30	Low Voltage Level Selection	0: Disable	0	
		1: Enable		
07-31	**Low Voltage Run Frequency	0.00~599.00	10.00	
07-32	Speed Search Mode Selection	0: Disable	0	
		1: Mode1: Execute a Speed Search at Power On		

Group 07: Start /Stop Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		2: Execute a Speed Search each time		
07-33	Start Frequency of Speed Search Selection	0: Maximum Output Frequency of Motor 1: Frequency Command	0	
07-34	Start short-circuit braking time	0.00~100.00	0.00	Note1
07-35	Stop Short-circuit braking time	0.00~100.00	0.50	Note1
07-36	Short-circuit braking current limited	0.0~200.0	100.0	Note1
07-37 ~ 07-41	Reserved			
07-42	Voltage Limit Gain	0.0~50.0	0	Note2
07-43	Short-circuit Braking Time of PM Speed Search	0.00~100.00	0.00	Note3
07-44	DC Braking Time of PM Speed Search	0.00~100.00	0.00	Note3
07-45	STP2 Function Selection	0: STP2 Enable 1: STP2 Disable	0	Note4
07-46	DC Injection Current Limit	0~150	100	Note5
07-47	PM Speed Switching Frequency Mode	0: Disabled 1: Mode 1 2: Mode 2	0	Note8

***07-13 Low Voltage Detection Level, it is enable when 07-30 Low Voltage Level Selection set 0 (Enable) and lower frequency limit set to 250V. This application is for Emergency power supply (EPS)**

*** *If the maximum output frequency of motor is over 300HZ, the frequency resolution is changed to 0.1Hz**

Group 08: Protection Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
08-00	Stall Prevention Function	xxx0b: Stall prevention is enabled in acceleration. xxx1b: Stall prevention is	0000b	

Group 08: Protection Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		disabled in acceleration. xx0xb: Stall prevention is enabled in deceleration. xx1xb: Stall prevention is disabled in deceleration. x0xxb: Stall prevention is enabled in operation x1xxb: Stall prevention is disabled in operation 0xxxb: Stall prevention in operation is based on deceleration time of speed-stage 1. 1xxxb: Stall prevention in operation is based on deceleration time of speed-stage 2.		
08-01	Stall Prevention Level in Acceleration	20~200	150	
08-02	Stall Prevention Level in Deceleration	200V: 330V~410V 400V: 660V~820V 575V: 900~1000 690V: 1080~1200	385V 770V 950V 1140V	
08-03	Stall Prevention Level in Operation	30~200	160	
08-04	Reserved			
08-05	Selection for Motor Overload Protection (OL1)	xxx0b: Overload Protection is disabled. xxx1b: Overload Protection is enabled. xx0xb: Cold Start of Motor Overload xx1xb: Hot Start of Motor Overload x0xxb: Standard Motor x1xxb: Inverter Duty Motor 0xxxb: Reserved 1xxxb: Reserved	0001b	

Group 08: Protection Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
08-06	Start-up Mode of Overload Protection Operation (OL1)	0: Stop Output after Overload Protection	0	
		1: Continuous Operation after Overload Protection.		
08-07	Motor Overload (OL1) Protection Level	0: Motor Overload (OL1) Protection 0	0	Note2
		1: Motor Overload (OL1) Protection 1		
		2: Motor Overload (OL1) Protection 2		
08-08	Automatic Voltage Regulation (AVR)	0: Enable	0	
		1: Disable		
08-09	Selection of Input Phase Loss Protection	0: Disable	0	
		1: Enable		
08-10	Selection of Output Phase Loss Protection	0: Disable	0	
		1: Enable		
08-11	Reserved			
08-12				
08-13	Selection of Over-Torque Detection	0: Over-Torque Detection is Disabled.	0	
		1: Start to Detect when Reaching the Set Frequency.		
		2: Start to Detect when the Operation is Begun.		
08-14	Selection of Over-Torque Operation	0: Deceleration to Stop when Over Torque is Detected.	0	
		1: Display Warning when Over Torque is Detected. Go on Operation.		
		2: Coast to Stop when Over Torque is Detected		
08-15	Level of Over-Torque Detection	0~300	150	
08-16	Time of Over-Torque Detection	0.0~10.0	0.1	

Group 08: Protection Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
08-17	Selection of Low-Torque Detection	0: Low-Torque Detection is Disabled.	0	
		1: Start to Detect when Reaching the Set Frequency.		
		2: Start to Detect when the Operation is Begun.		
08-18	Selection of Low-Torque Operation	0: Deceleration to Stop when Low Torque is Detected.	0	
		1: Display Warning when Low Torque is Detected. Go on Operation.		
		2: Coast to Stop when Low Torque is Detected		
08-19	Level of Low-Torque Detection	0~300	30	
08-20	Time of Low-Torque Detection	0.0~10.0	0.1	
08-21	Limit of Stall Prevention in Acc over Base Speed	1~100	50	
08-22	Stall Prevention Detection Time in Operation	2~100	100	
08-23	Ground Fault (GF) Selection	0: Disable	0	
		1: Enable		
08-24	External Fault Operation Selection	0: Deceleration to Stop	0	
		1: Coast to Stop		
		2: Continuous Operation		
08-25	Detection Selection of External Fault	0: Immediately Detect when the Power is Supplied.	0	
		1: Start to Detect when the Operation is Started.		
08-26 ~ 08-29	Reserved			

Group 08: Protection Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
08-30	Run Permissive Function Selection	0: Deceleration to Stop 1: Coast to Stop	0	
08-31 ~ 08-34	Reserved			
08-35	Motor Overheating Fault Selection	0: Disable 1: Deceleration to Stop 2: Coast to Stop 3: Continue Running	0	
08-36	PTC Input Filter Time Constant	0.00 ~ 5.00	2.00	
08-37	Fan Control Function	0: Start in operation 1: Permanent Start 2: Start in high temperature (Note)	0	
08-38	Delay Time of Fan Off	0~600	60	
08-39	Delay Time of Motor Overheat Protection	1~300	60	
08-40	Motor2 Acceleration Stall Prevention Level	20~200	150	
08-41	Motor2 Acceleration Stall Prevention Limit	1~100	50	
08-42	PTC Protection Level	0.1~10.0V	0.7	
08-43	PTC Restart Level	0.1~10.0V	0.3	
08-44	PTC Warning Level	0.1~10.0V	0.5	
08-45	Reserved			
08-46	Temperature Agree Level	0~254°C	0	
08-47	Temperature Reset Level	0~254°C	0	
08-48	Selection of Fire Mode	0: Disable 1: Enable	0	
08-49	Multi-Function Input Terminal Status of Fire Mode	0 : Reset after Power Off 1 : Reset after Terminal Removed	0	

Group 08: Protection Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
08-50	Multi-Function Terminal Status of Fire Mode	XXX0b: S6 A contact XXX1b: S6 B contact	0000b	
08-51	Motor Speed Setting Source of Fire Mode	0 : Fire Mode Speed (08-52) 1 : PID Control 2 : AI2	0	
08-52	Motor Speed of Fire Mode	0.00~100.00	100.00	
08-53	PID Detection Level of Fire Mode	0~100	0	
08-54	Delay Time of Fire Mode PID Loss	0.0~10.0	1.0	
08-55	PID Feedback Loss Detection Selection of Fire Mode	0 : Keep Running 1 : Fire Mode Speed (08-52) 2 : Maximum Output Frequency (01-02)	1	
08-56	Detection Level of Fire Mode AI2 Signal	0.0~100.0	80.0	
08-57	Delay Time of Fire Mode AI2 Signal Loss	0.0~10.0	1.0	
08-58	Selection of Fire Mode AI2 Signal Loss	0 : Keep Running 1: Fire Mode Speed (08-52) 2: Maximum Output Frequency (01-02)	1	
08-59	Fire Mode Motor Direction	0: Forward 1: Reverse	0	
08-60	Fire Mode Password	00000~65534	0	
08-61	Capacitor maintenance settings	0: Disable 1: Enable	0	
08-64	choose of keypad	0 : E710 1 : T310 2 : A510S	0	
08-65	Cooling fan maintenance settings	0~9999	0	

Group 08: Protection Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
08-66	IGBT maintenance settings	0~150	0	

Note: Models of 200V 50HP and 400V 100HP and above don't have this function.

Group 09: Communication Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
09-10	Reserved			
09-11	Bluetooth	0: Disable 1: Enable	0	
09-12	Bluetooth Password	0~65534	0	*7

*3: Parameter 09 does not be influenced by 13-08 (Restore Factory Setting)

Group 09: Communication Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
09-00	INV Communication Station Address	1~31	1	*3
09-01	Communication Mode Selection	0: MODBUS	0	*3
09-02	Baud Rate Setting (bps)	0: 1200 1: 2400 2: 4800 3: 9600 4: 19200 5: 38400	4	*3
09-03	Stop Bit Selection	0: 1 Stop Bit 1: 2 Stop Bit	0	*3
09-04	Parity Selection	0: No Parity 1: Even Bit 2: Odd Bit	0	*3
09-05	Communication Data Bit Selection	0: 8 Bit Data 1: 7 Bit Data	0	*3
09-06	Communication Error Detection Time	0.0~25.5	0.0	*3
09-07	Fault Stop Selection	0: Deceleration to Stop Based on Deceleration Time 1 when Communication Fault Occurs. 1: Coast to Stop when Communication Fault Occurs. 2: Deceleration to Stop Based on Deceleration Time 2 when Communication Fault Occurs. 3: Keep Operating when Communication Fault Occurs.	3	*3
09-08	Comm. Fault Tolerance Count	1~20	1	*3
09-09	Waiting Time	5~65	5	*3

Group 10: PID Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
10-00	PID Target Value Source Setting	1: AI1 given 2: AI2 given 3: PI given 4: 10-02 given 5: Reserved 6: Frequency Command (00-05)	1	
10-01	PID Feedback Value Source Setting	1: AI1 given 2: AI2 given 3: PI given	2	
10-02	PID Target Value	0.00~100.00	0.00	*1
10-03	PID Control Mode	xxx0b: PID Disable xxx1b: PID Enable xx0xb: PID Positive Characteristic xx1xb: PID Negative Characteristic x0xxb: PID Error Value of D Control x1xxb: PID Feedback Value of D Ctrl 0xxxb: PID Output 1xxxb: PID Output + Frequency Command	0000b	
10-04	Feedback Gain	0.01~10.00	1.00	*1
10-05	Proportional Gain (P)	0.00~10.00	1.00	*1
10-06	Integral Time (I)	0.00~100.00	1.00	*1
10-07	Differential Time (D)	0.00~10.00	0.00	*1

Group 10: PID Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
10-08	AI1 Frequency Limit	0.00~599.00	0	Note2
10-09	PID Bias	-100.0~100.0	0	*1
10-10	PID Output Delay Time	0.00~10.00	0.00	*1
10-11	PID Feedback Loss Detection Selection	0: Disable	0	
		1: Warning		
		2: Fault		
10-12	PID Feedback Loss Det. Lev.	0~100	0	
10-13	PID Feedback Loss Det. Time	0.0~10.0	1.0	
10-14	PID Integral Limit	0.0~100.0	100.0	*1
10-15	PID Trim Mode	0~2	0	Note2
10-16	PID Trim Scale	0~100	100	Note2
10-17	*Start Frequency of PID Sleep	0.00~599.00	0.00	
10-18	Delay Time of PID Sleep	0.0~255.5	0.0	
10-19	*Frequency of PID Waking up	0.00~599.00	0.00	
10-20	Delay Time of PID Waking up	0.0~255.5	0.0	
10-21	Reserved			
10-22				
10-23	PID Output Limit	0.00~100.0	100.0	*1
10-24	PID Output Gain	0.0~25.0	1.0	
10-25	PID Reversal Output Selection	0: No Allowing Reversal Output	0	
		1: Allow Reversal Output		
10-26	PID Target Acceleration/Deceleration Time	0.0~25.5	0.0	
10-27	PID Feedback Display Bias	0~9999	0	
10-28	Reserved			
10-29	PID Sleep Selection	0: Disable	1	
		1: Enable		
		2: set by DI		
10-30	Upper Limit of PID Target	0.0 ~ 100.0	100.0	
10-31	Lower Limit of PID Target	0.0 ~ 100.0	0.0	
10-32	Reserved			

Group 10: PID Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
10-33	Maximum Value of PID Feedback	1 ~ 10000	999	
10-34	PID Decimal Width	0 ~ 4	1	
10-35	PID Unit	0: %	0	*7
		1: FPM		
		2: CFM		
		3: SPI		
		4: GPH		
		5: GPM		
		6: IN		
		7: FT		
		8: /s		
		9: /m		
		10: /h		
		11: °F		
		12: inW		
		13: HP		
		14: m/s		
		15: MPM		
		16: CMM		
		17: W		
		18: KW		
		19: m		
		20: °C		
		21: RPM		
		22: Bar		
		23: Pa		
		24: KPa		
10-36	Proportional Gain 2 (P)	0.00~10.00	3.00	Note2
10-37	Integral Time 2 (I)	0.00~100.00	0.50	Note2
10-38	Differential Time 2 (D)	0.00~10.00	0.00	Note2
10-39	*Output Frequency Setting of PID Disconnection	00.00~599.00	30.00	
10-40	Selection of PID forced Sleep Frequency	0: Disable	0	
		1: Enable		
10-41	PID Mode Switch	0: General PID 1: D Type PID	0	Note2
10-42 ~ 10-46	Reserved			
10-47	Proportional Gain 3(P)	0.00~10.00	3.00	Note4
10-48	Integral Time 3(I)	0.00~100.00	0.50	Note4
10-49	Differential Time 3(D)	0.00~10.00	0.00	Note4

* If the maximum output frequency of motor is over 300HZ, the frequency resolution is changed to 0.1Hz

Group 11: Auxiliary Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
11-00	Direction Lock Selection	0: Allow Forward and Reverse Rotation	0	
		1: Only Allow Forward Rotation		
		2: Only Allow Reverse Rotation		
11-01	Carrier frequency	2~16: 2~16KHz	*	*1
11-02	Soft PWM Function Selection	0: Disable 1: Soft PWM 1 2: Soft PWM 2	0	
11-03	Automatic carrier lowering selection	0: Disable 1: Enable	0	
11-04	S-curve Time Setting at the Start of Acceleration	0.00~2.50	0.20	
11-05	S-curve Time Setting at the Stop of Acceleration	0.00~2.50	0.20	
11-06	S-curve Time Setting at the Start of Deceleration	0.00~2.50	0.20	
11-07	S-curve Time Setting at the Stop of Deceleration	0.00~2.50	0.20	
11-08	Jump Frequency 1	0.0~599.0	0.0	
11-09	Jump Frequency 2	0.0~599.0	0.0	
11-10	Jump Frequency 3	0.0~599.0	0.0	
11-11	Jump Frequency Width	0.0~25.5	1.0	
11-12	Manual Energy Saving Gain	0~100	80	
11-13	Automatic Return Time	0~120	60	*1
11-14 ~ 11-17	Reserved			
11-18	Manual Energy Saving Frequency	0.0~599.0	0.00	

Group 11: Auxiliary Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
11-19	Automatic Energy Saving Function	0: Automatic energy saving is disabled. 1: Automatic energy saving is enabled.	0	
11-20	Filter Time of Automatic Energy Saving	0~200	140	
11-21	Voltage Upper Limit of Energy Saving Tuning	0~100	100	
11-22	Adjustment Time of Automatic Energy Saving	0~5000	20	*1
11-23	Detection Level of Automatic Energy Saving	0~100	10	
11-24	Coefficient of Automatic Energy Saving	0.00~655.34 (Note4)	-	
11-25	Reserved			
11-26	Carrier Output Frequency Tuning Upper Limit (%)	10~100	80	
11-27	Carrier Output Frequency Tuning Lower Limit (%)	2~100	20	
11-28	Frequency Gain of Over Voltage Prevention 2	1~200	100	
11-29	Auto De-rating Selection	0: Disable 1: Enable	0	
11-30	Variable Carrier Frequency Upper Limit	2~16	-	
11-31	Variable Carrier Frequency Lower Limit	1~16	-	
11-32	Variable Carrier Frequency Proportional Gain	00~99	00	
11-33	DC Voltage Filter Rise Amount	0.1~10.0	0.1	*1
11-34	DC Voltage Filter Fall Amount	0.1~10.0	5.0	*1
11-35	DC Voltage Filter Dead band Level	0.0~99.0	10.0	*1
11-36	Frequency Gain of OV Prevention	0.000~1.000	0.050	*1

Group 11: Auxiliary Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
11-37	**Frequency Limit of OV Prevention	0.00~599.00	5.00	
11-38	Deceleration Start Voltage of OV Prevention	200V: 200~400V	300	
		400V: 400~800V	700	
		575V: 500~1000V	900	
		690V: 600~1200V	1080	
11-39	Deceleration Stop Voltage of OV Prevention	200V: 300~400V	350	
		400V: 600~800V	750	
		575V: 500~1000V	950	
		690V: 600~1200V	1140	
11-40	OV Prevention Selection	0: Disable	0	
		1: OV Prevention Mode 1		
		2: OV Prevention Mode 2		
		3: OV Prevention Mode 3		
		4: OV Prevention Mode 4		
11-41	Selection of Reference Frequency Disappearance Detection	0: Decelerate to Stop when Reference Frequency Disappears	0	
		1: Operation is set by Parameter 11-42 when Reference Frequency Disappears		
11-42	Disappearance Level of Reference Frequency	0.0~100.0	80.0	
11-43	Hold Frequency at Start	0.0~599.0	0.0	
11-44	Frequency Hold Time at Start	0.0~10.0	0.0	
11-45	Hold Frequency at Stop	0.0~599.0	0.0	
11-46	Frequency Hold Time at Stop	0.0~10.0	0.0	
11-47	KEB Deceleration Time	0.0~25.5	0.0	*1
11-48	KEB Detection Level	200V: 190~210	200	
		400V: 380~420	400	
		575V: 540~570	555	
		690V: 540~684	555	
11-49	Zero-servo Gain	0.01~5.00	1.00	

Group 11: Auxiliary Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
11-50	Zero-servo Count	0~4096	12	
11-51	Braking Selection of Zero Speed	0: Disable	0	
		1: Enable		
11-52	Droop Control Level	0.0~100.0%	0.0	*1
11-53	Droop Control Delay	0.01~2.00	0.2	*1
11-54	Initialization of Cumulative Energy	0: Do not Clear Cumulative Energy	0	*1
		1: Clear Cumulative Energy		
11-55	STOP Key Selection	0: Stop Key is Disabled when the Operation Command is not Provided by Operator.	1	
		1: Stop Key is Enabled when the Operation Command is not Provided by Operator.		
11-56	UP/DOWN Selection	0: When UP/DOWN in Keypad is Disabled, it will be Enabled if Pressing ENTER after Frequency Modification.	0	
		1: When UP/DOWN in Keypad is Enabled, it will be Enabled upon Frequency Modification.		
11-57	Reserved			
11-58	Record Reference Frequency	0: Disable	0	*1
		1: Enable		
11-59	Gain of Preventing Oscillation	0.00~2.50	*	
11-60	Upper Limit of Preventing Oscillation	1~100	*	
11-61	Time Parameter of Preventing Oscillation	0~100	0	

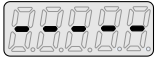
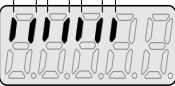
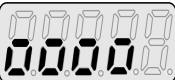
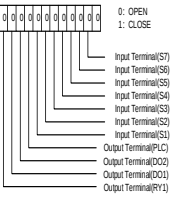
Group 11: Auxiliary Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
11-62	Selection of Preventing Oscillation	0: Mode1	2	
		1: Mode2		
		2: Mode3		
11-63	Strong Magnetic Selection	0: Disable	1	
		1: Enable		
11-64	Acceleration Speed Gain Adjustment	0.1~10.0	1.0	
11-65	Target Main Circuit Voltage	200V: 200V~400V	370	
		400V: 400V~800V	740	
		575V: 520V~1040V	962	
		690V: 624V~1248V	1154	
11-66	2 Phase/ 3 Phase PWM Switch Frequency	6.00~60.00	20	Note2
11-67	Soft PWM 2 Frequency Range	0~12000	0	Note2
11-68	Soft PWM 2 Switch Frequency	6.00~60.00	20	Note2
11-69	Gain of Preventing Oscillation 3	0.00~200.00	2.00	Note1
11-70	Upper Limit of Preventing Oscillation 3	0.01~100.00	5.00	Note1
11-71	Time Parameter of Preventing Oscillation 3	0~30000	100	Note1
11-72	Gain of Preventing Oscillation for switch frequency 1	0.01~300.00	2.00	Note1
11-73	Gain of Preventing Oscillation for switch frequency 2	0.01~300.00	7.00	Note1
11-76	Droop Frequency Level 1	0.00~599.00	0.00	Note4
11-77	Droop Frequency Level 2	0.00~599.00	0.00	Note4
11-78	Droop Torque Offset Value	0.00~100.00	0.00	Note4
11-79	LOC/REM Keypad Button Selection	0: Forward / Reverse control 1: Local / Remote control	0	
11-80	Local / Remote selection mode	0: Mode 1 Allow direct	0	

Group 11: Auxiliary Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		switching 1: Mode 2 No switching in operation 2: Mode 3 Stop running after switching		
11-81	OVP4 Level (%)	1.00~2.00	1.10	
11-82	OVP4 Gain	0~256	64	

*: Refer to the attachment 1 in our instruction manual..

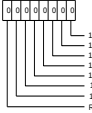
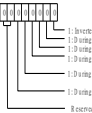
Note: The parameter of 11-01 can be changed during run operation, the range is 1~16KHz.

Group 12: Monitoring Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
12-00	Display Screen Selection (LED)	00000~77777 From the leftmost bit, it displays the screen when press DSP key in order. 0:no display 1: Output Current 2: Output Voltage 3: DC Bus Voltage 4: Heatsink Temperature* 5: PID Feedback 6: AI1 Value 7: AI2 Value	00321 (Note4)	1 *6
12-01	PID Feedback Display Mode (LED)	0: Display the Feedback Value by Integer (xxx)	0	*6
		1: Display the Feedback Value by the Value with One Decimal Place (xx.x)		
		2: Display the Feedback Value by the Value with Two Decimal Places (x.xx)		
12-02	PID Feedback Display Unit Setting (LED)	0: xxxxx (no unit)	0	*6
		1: xxxPb (pressure)		
		2: xxxFL (flow)		
12-03	Line Speed Display (LED)	0~60000	1500/1800	*6

Group 12: Monitoring Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
12-04	Modes of Line Speed Display (LED)	0: Display Inverter Output Frequency	0	*6
		1: Display Line Speed with integer (xxxxx)		
		2: Display Line Speed with the First Decimal Place (xxxx.x)		
		3: Display Line Speed with the Second Decimal Place (xxx.xx)		
		4: Display Line Speed with the Third Decimal Place (xx.xxx)		
12-05	Status Display of Digital Input & Output Terminal (LED / LCD)	LED display is shown as below no input 	-	
		correspondences to input and output S1 S2 S3 S4 S5 S6 S7 		
		 RY1 DO1 DO2 PLC		
		LCD display is shown as below 		
12-06 ~ 12-10	Reserved			
12-11	Output Current of Current Fault	Display the output current of current fault	-	
12-12	Output Voltage of Current Fault	Display the output voltage of current fault	-	

Group 12: Monitoring Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
12-13	Output Frequency of Current Fault	Display the output frequency of current fault	-	
12-14	DC Voltage of Current Fault	Display the DC voltage of current fault	-	
12-15	Frequency Command of Current Fault	Display the frequency command of current fault	-	
12-16	Frequency Command	If LED enters this parameter, it only allows monitoring frequency command.	-	
12-17	Output Frequency	Display the current output frequency	-	
12-18	Output Current	Display the current output current	-	
12-19	Output Voltage	Display the current output voltage	-	
12-20	DC Voltage (Vdc)	Display the current DC voltage	-	
12-21	Output Power (kw)	Display the current output power	-	
12-22	Motor's Rotation Speed (rpm)	Display motor's current rotation speed in VF/SLV mode Motor's rotation speed = output frequency x (120/motor's pole number) In PG/SV mode, motor's rotation speed is calculated by feedback frequency. Max limit is 65535	-	
12-23	Output Power Factor (Pfo)	Display the current output power factor	-	
12-24	Control Mode	Display control mode 0: VF 1: PG 2: SLV	-	

Group 12: Monitoring Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		3: SV 4: PSV 5: PMSLV 6: SLV2		
12-25	AI1 Input	Display the current AI1 input (-10V corresponds to -100%, 10V corresponds to 100%)	-	
12-26	AI2 Input	Display the current AI2 input (0V or 4mA corresponds to 0%, 10V or 20mA corresponds to 100%)	-	
12-27	Motor Torque	Display the current torque command (100% corresponds to motor torque)	-	
12-28	Motor Torque Current (Iq)	Display the current q-axis current	-	
12-29	Motor Excitation Current (Id)	Display the current d-axis current	-	
12-30	ASR Deviation	Display deviation of speed controller (speed command - speed feedback) (100% corresponds to the maximum frequency set by 01-02)	-	
12-31	Reserved			
12-32	ASR Output	Display output value of speed controller (100% corresponds to the maximum frequency set by 01-02)	-	
12-33	PG Feedback	Display feedback's speed value of speed controller (100% corresponds to the maximum frequency set by 01-02)	-	
12-34	PG Pulse Number	Display PG pulse number	-	Note4

Group 12: Monitoring Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		of speed controller		
12-35	Zero-servo Pulse Number	When display SV position mode, the position error pulse number of the zero speed servo (the pulse number of a circle is four times of set values of 20-27)	-	
12-36	PID Input	Display input error of the PID controller (PID target value - PID feedback) (100% corresponds to the maximum frequency set by 01-02 or 01-16)	-	
12-37	PID Output	Display output of the PID controller (100% corresponds to the maximum frequency set by 01-02 or 01-16)	-	
12-38	PID Setting	Display the target value of the PID controller (100% corresponds to the maximum frequency set by 01-02 or 01-16)	-	
12-39	PID Feedback	Display the feedback value of the PID controller (100% corresponds to the maximum frequency set by 01-02 or 01-16)	-	
12-40	Reserved			
12-41	Heatsink Temperature*	Display the heatsink temperature of IGBT temperature**	*	
12-42	RS-485 Error Code		-	
12-43	Inverter Status		-	
12-44	Pulse Input Frequency	Display the frequency	-	

Group 12: Monitoring Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		value of pulse input		
12-45	Recent Fault Message	Display current fault message	-	
12-46	Previous Fault Message	Display previous fault message	-	
12-47	Previous Two Fault Messages	Display previous two fault messages	-	
12-48	Previous Three Fault Messages	Display previous three fault messages	-	
12-49	Previous Four Fault Messages	Display previous four fault messages	-	
12-50	DIO Status of Current Fault	Display the DI/DO status of current fault Description is similar to 12-05	-	
12-51	Inverter Status of Current Fault	Display the inverter status of current fault Description is similar to 12-43	-	
12-52	Trip Time 1 of Current Fault	Display the operation time of current fault, 12-53 is the days, while 12-52 is the remaining hours.	-	
12-53	Trip Time 2 of Current Fault		-	
12-54	Frequency Command of Previous Fault	Display frequency command of previous fault	-	
12-55	Output Frequency of Previous Fault	Display output frequency of previous fault	-	
12-56	Output Current of Previous Fault	Display output current of previous fault	-	
12-57	Output Voltage of Previous Fault	Display output voltage of previous fault	-	
12-58	DC Voltage of Previous Fault	Display DC voltage of previous fault	-	
12-59	DIO Status of Previous Fault	Display DI/DO status of previous fault Description is similar to 12-05	-	
12-60	Inverter Status of Previous Fault	Display inverter status of previous fault	-	

Group 12: Monitoring Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		Description is similar to 12-43		
12-61	Trip Time 1 of Last Fault	Display the operation time of last time's fault, 12-62 is the days, while 12-61 is the remaining hours.	-	
12-62	Trip Time 2 of Last Fault		-	
12-63	Recent Warning Messages	Display the recent warning messages	-	
12-64	Previous Warning Message	Display the previous warning message	-	
12-65	Motor Start Angle	0~360	-	
12-66	Encoder Angle	0~360	-	
12-67	Cumulative Energy (KWHr)	0.0 ~ 999.9		
12-68	Cumulative Energy (MWHr)	0 ~ 60000		
12-69 ~ 12-71	Reserved			
12-72	RTC Date	12.01.01 ~ 99.12.31	-	Note8
12-73	RTC Time	00:00 ~ 23:59	00:00	Note8
12-76	No-Load Voltage Output	0.0~600.0	-	
12-77	Reserved			
12-78	Z-Phase Bias Value	-9999~9999	-	
12-79	Pulse Input Percentage	0.0~100.0	-	
12-80	AI1 Frequency Command	0.0~599.0	0	Note2
12-81	Reserved			
12-82	Motor Load	0~200.0	-	Note4
12-85	Reserved			
12-86	Error code of Recent Warning	0~65534	-	
12-87	Capacitor Lifetime Percentage	0.0~200.0	0	

*: Refer to the attachment 1 in our instruction manual.

** A510s 200V 50HP (and the above) and 400V 100HP (and the above) don't support heatsink temperature display function.

Group 13: Maintenance Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
13-00	Inverter Capacity Selection	----	-	*4
13-01	Software Version	0.00-9.99	-	*4
13-02	Clear Cumulative Operation Hours	0: Disable to Clear Cumulative Operation Hours	0	*1
		1: Clear Cumulative Operation Hours		
13-03	Cumulative Operation Hours 1	0~23	-	*4
13-04	Cumulative Operation Hours 2	0~65534 (Note4)	-	*4
13-05	Selection of Cumulative Operation Time	0: Cumulative time in power on	0	*1
		1: Cumulative time in operation		
13-06	Parameters Locked	0: Parameters are read-only except 13-06 and main frequency	2	*1
		1: User defined parameters		
		2: All Parameters are Writable		
13-07	Parameter Password Function	00000~65534	00000	Note2
13-08	Restore Factory Setting	0: No initialization	-	
		2: 2 wire initialization (60Hz)(220/440V/690V)		
		3: 3 wire initialization (60Hz)(220/440V/690V)		
		4: 2 wire initialization (50Hz)(230/415V)		
		5: 3 wire initialization (50Hz)(230/415V)		
		6: 2 wire initialization (50Hz)(200/380V/575V)		
		7: 3 wire initialization		

Group 13: Maintenance Parameters								
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute				
		(50Hz)(200/380V/575V)						
		8: PLC initialization						
		9: 2 wire Initialization (60Hz)(230/460V)						
		10: 3 wire Initialization (60Hz)(230/460V)						
		11: 2 wire Initialization (60Hz)(230/400V)						
		12: 3 wire Initialization (60Hz)(230/400V)						
		13: 2 wire Initialization (50Hz)(230/400V)						
		14: 3 wire Initialization (50Hz)(230/400V)						
		15: 2 wire Initialization (50Hz)(220/380V) (Note4)						
		16: 3 wire Initialization (50Hz)(220/380V) (Note4)						
		13-09			Fault History Clearance Function	0: No Clearing Fault History	0	*1
						1: Clear Fault History		
13-10	Reserved							
13-11	Reserved							
13-12	PG Card Id	0~255	0	*5				
13-13	PG Card Ver.	0.00~9.99	-	*5				
13-14	Fault Storage Selections	0: Fault Messages of Auto Restart are not saved.	0					
		1: Fault Messages of Auto Restart are saved.						
13-15 ~ 13-20	Reserved							
13-21	Last time Fault History	Exhibit Last time Fault History	-	Note1				
13-22	Previous two Fault History	Exhibit Previous two Fault History	-	Note1				
13-23	Previous three Fault History	Exhibit Previous three Fault History	-	Note1				
13-24	Previous four Fault History	Exhibit Previous four Fault History	-	Note1				

Group 13: Maintenance Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
13-25	Previous five Fault History	Exhibit Previous five Fault History	-	Note1
13-26	Previous six Fault History	Exhibit Previous six Fault History	-	Note1
13-27	Previous seven Fault History	Exhibit Previous seven Fault History	-	Note1
13-28	Previous eight Fault History	Exhibit Previous eight Fault History	-	Note1
13-29	Previous night Fault History	Exhibit Previous night Fault History	-	Note1
13-30	Previous ten Fault History	Exhibit Previous ten Fault History	-	Note1
13-31	Previous eleven Fault History	Exhibit Previous eleven Fault History	-	Note1
13-32	Previous twelve Fault History	Exhibit Previous twelve Fault History	-	Note1
13-33	Previous thirteen Fault History	Exhibit Previous thirteen Fault History	-	Note1
13-34	Previous fourteen Fault History	Exhibit Previous fourteen Fault History	-	Note1
13-35	Previous fifteen Fault History	Exhibit Previous fifteen Fault History	-	Note1
13-36	Previous sixteen Fault History	Exhibit Previous sixteen Fault History	-	Note1
13-37	Previous seventeen Fault History	Exhibit Previous seventeen Fault History	-	Note1
13-38	Previous eighteen Fault History	Exhibit Previous eighteen Fault History	-	Note1
13-39	Previous nineteen Fault History	Exhibit Previous nineteen Fault History	-	Note1
13-40	Previous twenty Fault History	Exhibit Previous twenty Fault History	-	Note1

Group 13: Maintenance Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
13-41	Previous twenty one Fault History	Exhibit Previous twenty one Fault History	-	Note1
13-42	Previous twenty two Fault History	Exhibit Previous twenty two Fault History	-	Note1
13-43	Previous twenty three Fault History	Exhibit Previous twenty three Fault History	-	Note1
13-44	Previous twenty four Fault History	Exhibit Previous twenty four Fault History	-	Note1
13-45	Previous twenty five Fault History	Exhibit Previous twenty five Fault History	-	Note1
13-46	Previous twenty six Fault History	Exhibit Previous twenty six Fault History	-	Note1
13-47	Previous twenty seven Fault History	Exhibit Previous twenty seven Fault History	-	Note1
13-48	Previous twenty eight Fault History	Exhibit Previous twenty eight Fault History	-	Note1
13-49	Previous twenty nine Fault History	Exhibit Previous twenty nine Fault History	-	Note1
13-50	Previous thirty Fault History	Exhibit Previous thirty Fault History	-	Note1
13-51	Cooling fan cumulative operation time	0~99999	0	
13-52	Cooling fan life detection percentage	0~150	0	
13-53	IGBT life detection percentage	0~150	0	

Note: Main frequency setting is 12-16 in LCD. It's equal to Frequency Setting of Speed-Stage 0 (05-01)

Group 14: PLC Setting Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
14-00	T1 Set Value 1	0~9999	0	Note6
14-01	T1 Set Value 2 (Mode 7)	0~9999	0	Note6
14-02	T2 Set Value 1	0~9999	0	Note6
14-03	T2 Set Value 2 (Mode 7)	0~9999	0	Note6
14-04	T3 Set Value 1	0~9999	0	Note6
14-05	T3 Set Value 2 (Mode 7)	0~9999	0	Note6
14-06	T4 Set Value 1	0~9999	0	Note6
14-07	T4 Set Value 2 (Mode 7)	0~9999	0	Note6
14-08	T5 Set Value 1	0~9999	0	Note6
14-09	T5 Set Value 2 (Mode 7)	0~9999	0	Note6
14-10	T6 Set Value 1	0~9999	0	Note6
14-11	T6 Set Value 2 (Mode 7)	0~9999	0	Note6
14-12	T7 Set Value 1	0~9999	0	Note6
14-13	T7 Set Value 2 (Mode 7)	0~9999	0	Note6
14-14	T8 Set Value 1	0~9999	0	Note6
14-15	T8 Set Value 2 (Mode 7)	0~9999	0	Note6
14-16	C1 Set Value	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-17	C2 Set Value	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-18	C3 Set Value	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-19	C4 Set Value	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-20	C5 Set Value	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-21	C6 Set Value	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-22	C7 Set Value	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-23	C8 Set Value	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-24	AS1 Set Value 1	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-25	AS1 Set Value 2	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-26	AS1 Set Value 3	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-27	AS2 Set Value 1	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-28	AS2 Set Value 2	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-29	AS2 Set Value 3	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-30	AS3 Set Value 1	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-31	AS3 Set Value 2	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-32	AS3 Set Value 3	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-33	AS4 Set Value 1	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-34	AS4 Set Value 2	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-35	AS4 Set Value 3	0~65534 (Note4)	0	Note6
14-36	MD1 Set Value 1	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-37	MD1 Set Value 2	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-38	MD1 Set Value 3	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-39	MD2 Set Value 1	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-40	MD2 Set Value 2	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-41	MD2 Set Value 3	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-42	MD3 Set Value 1	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-43	MD3 Set Value 2	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-44	MD3 Set Value 3	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-45	MD4 Set Value 1	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-46	MD4 Set Value 2	0~65534 (Note4)	1	Note6
14-47	MD4 Set Value 3	0~65534 (Note4)	1	Note6

Group 15: PLC Monitoring Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
15-00	T1 Current Value1	0~9999	0	
15-01	T1 Current Value 2 (Mode7)	0~9999	0	
15-02	T2 Current Value 1	0~9999	0	
15-03	T2 Current Value 2 (Mode7)	0~9999	0	
15-04	T3 Current Value 1	0~9999	0	
15-05	T3 Current Value 2 (Mode7)	0~9999	0	
15-06	T4 Current Value 1	0~9999	0	
15-07	T4 Current Value 2 (Mode7)	0~9999	0	
15-08	T5 Current Value 1	0~9999	0	
15-09	T5 Current Value 2 (Mode7)	0~9999	0	
15-10	T6 Current Value 1	0~9999	0	
15-11	T6 Current Value 2 (Mode7)	0~9999	0	
15-12	T7 Current Value 1	0~9999	0	
15-13	T7 Current Value 2 (Mode7)	0~9999	0	
15-14	T8 Current Value 1	0~9999	0	
15-15	T8 Current Value 2 (Mode7)	0~9999	0	
15-16	C1 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-17	C2 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-18	C3 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-19	C4 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-20	C5 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-21	C6 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-22	C7 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-23	C8 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-24	AS1 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-25	AS2 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-26	AS3 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-27	AS4 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-28	MD1 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-29	MD2 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-30	MD3 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-31	MD4 Current Value	0~65534 (Note4)	0	
15-32	TD Current Value	0~65534 (Note4)	0	

Group 16: LCD Function Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
16-00	Main Screen Monitoring	5~82 (Note4) when using LCD to operate, the monitored item displays in the	16	*1

Group 16: LCD Function Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		first line. (default is frequency command)		
16-01	Sub-Screen Monitoring 1	5~82 (Note4) when using LCD to operate, the monitored item displays in the second line. (default is output frequency)	17	*1
16-02	Sub-Screen Monitoring 2	5~82 (Note4) when using LCD to operate, the monitored item displays in the third line. (default is output current)	18	*1
16-03	Display Unit	0~39999 Determine the display way and unit of frequency command 0: Frequency display unit is 0.01Hz 1: Frequency display unit is 0.01% 2: Frequency display unit is rpm. 3~39: Reserved 40~9999: Users specify the format, Input 0XXXX represents the display of XXXX at 100%. 10001~19999: Users specify the format; Input 1XXXX represents the display of XXX.X at 100%. 20001~29999: Users specify the format, Input 2XXXX	0	

Group 16: LCD Function Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		represents the display of XX.XX at 100%.		
		30001~39999: Users specify the format, Input 3XXXX represents the display of X.XXX at 100%.		
16-04	Engineering Unit	0: without using engineering unit 1: FPM 2: CFM 3: PSI 4: GPH 5: GPM 6: IN 7: FT 8: /s 9: /m 10: /h 11: °F 12: inW 13: HP 14: m/s 15: MPM 16: CMM 17: W 18: KW 19: m 20: °C 21: RPM 22: Bar 23: Pa 24: KPa 25: PRS 26: SPM	0	
16-05	LCD Backlight	0~7	5	*1
16-06	Reserved			
16-07	Copy Function Selection	0: Do not copy parameters 1: Read inverter parameters and save to the operator. 2: Write the operator parameters to inverter. 3: Compare parameters of	0	

Group 16: LCD Function Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		inverter and operator.		
16-08	Selection of Allowing Reading	0: Do not allow to read inverter parameters and save to the operator. 1: Allow to read inverter parameters and save to the operator.	0	
16-09	Selection of Operator Removed (LCD)	0: Keep operating when LCD operator is removed. 1: Display fault when LCD operator is removed	0	*1
16-10	RTC Time Display Setting	0: Hide 1: Display	0	Note8
16-11	RTC Date Setting	12.01.01 ~ 99.12.31	12.01.01	Note8
16-12	RTC Time Setting	00:00 ~ 23:59	00:00	Note8
16-13	RTC Timer Function	0: Disable 1: Enable 2: Set by DI	0	Note8
16-14	P1 Start Time	00:00 ~ 23:59	08:00	Note8
16-15	P1 Stop Time	00:00 ~ 23:59	18:00	Note8
16-16	P1 Start Date	1:Mon 2:Tue 3:Wed 4:Thu	1	Note8
16-17	P1 Stop Date	5:Fri 6:Sat 7:Sun	5	Note8
16-18	P2 Start Time	00:00 ~ 23:59	08:00	Note8
16-19	P2 Stop Time	00:00 ~ 23:59	18:00	Note8
16-20	P2 Start Date	1:Mon 2:Tue 3:Wed 4:Thu	1	Note8
16-21	P2 Stop Date	5:Fri 6:Sat 7:Sun	5	Note8
16-22	P3 Start Time	00:00 ~ 23:59	08:00	Note8
16-23	P3 Stop Time	00:00 ~ 23:59	18:00	Note8
16-24	P3 Start Date	1:Mon 2:Tue 3:Wed 4:Thu	1	Note8
16-25	P3 Stop Date	5:Fri 6:Sat 7:Sun	5	Note8

Group 16: LCD Function Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
16-26	P4 Start Time	00:00 ~ 23:59	08:00	Note8
16-27	P4 Stop Time	00:00 ~ 23:59	18:00	Note8
16-28	P4 Start Date	1:Mon 2:Tue 3:Wed 4:Thu	1	Note8
16-29	P4 Stop Date	5:Fri 6:Sat 7:Sun	5	Note8
16-30	Selection of RTC Offset	0: Disable 1: Enable 2: Set by DI	0	Note8
16-31	RTC Offset Time Setting	00:00 ~ 23:59	00:00	Note8
16-32	Source of Timer 1	0: None, 1:P1, 2:P2, 3:P1+P2	1	Note8
16-33	Source of Timer 2	4:P3, 5:P1+P3, 6:P2+P3,	2	Note8
16-34	Source of Timer 3	7:P1+P2+P3, 8:P4, 9:P1+P4, 10:P2+P4, 11:P1+P2+P4 12:P3+P4 13:P1+P3+P4, 14:P2+P3+P4 15:P1+P2+P3+P4, 16:Off, 17:Off+P1 18:Off+P2, 19:Off+P1+P2 20:Off+P3, 21:Off+P1+P3 22:Off+P2+P3 23:Off+P1+P2+P3 24:Off+P4 25:Off+P1+P4 26:Off+P2+P4 27:Off+P1+P2+P4 28:Off+P3+P4 29:Off+P1+P3+P4 30:Off+P2+P3+P4 31:Off+P1+P2+P3+P4	4	Note8
16-35	Source of Timer 4		8	Note8
16-36	Selection of RTC Speed	0: Off 1: By Timer 1 2: By Timer 2 3: By Timer 3 4: By Timer 4 5: By Timer 1+2	0	Note8
16-37		xxx0b: RTC Run1	0000b	Note8

Group 16: LCD Function Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
	Selection of RTC Rotation Direction	Forward Rotation		
		xxx1b: RTC Run1 Reverse Rotation		
		xx0xb: RTC Run2 Forward Rotation		
		xx1xb: RTC Run2 Reverse Rotation		
		x0xxb: RTC Run3 Forward Rotation		
		x1xxb: RTC Run3 Reverse Rotation		
		0xxxb: RTC Run4 Forward Rotation		
		1xxxb: RTC Run4 Reverse Rotation		

Group 17: Automatic Tuning Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
17-00	Mode Selection of Automatic Tuning*	0: Rotation Auto-tuning	VF:2 VF+PG :2 SLV:6 SV:6 SLV2:6	
		1: Static Auto-tuning		
		2: Stator Resistance Measurement		
		3: Reserved		
		4: Loop Tuning		
		5: Rotation Auto-tuning Combination (item: 4+2+0)		
		6: Static Auto-tuning Combination (item: 4+2+1)		
17-01	Motor Rated Output Power	0.00~600.00	KVA	
17-02	Motor Rated Current	0.1~1200.0	KVA	

Group 17: Automatic Tuning Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
17-03	Motor Rated Voltage	200V: 50.0~240.0	-	
		400V: 100.0~480.0	-	
		575V: 150.0~670.0	-	
		690V: 180.0~804.0	-	
17-04	Motor Rated Frequency	4.8~599.0	50.0/60.0	
17-05	Motor Rated Speed	0~24000	KVA	
17-06	Pole Number of Motor	2~16 (Even)	4	
17-07	PG Pulse Number	0~60000	1024	
17-08	Motor no-load Voltage	200V: 50~240	-	
		400V: 100~480		
		575V: 420~600		
		690V: 504~720		
17-09	Motor Excitation Current	0.01~600.00	-	▪1
17-10	Automatic Tuning Start	0: Disable	0	
		1: Enable		
17-11	Error History of Automatic Tuning	0: No error	0	
		1: Motor data error		
		2: Stator resistance tuning error		
		3: Leakage induction tuning error		
		4: Rotor resistance tuning error		
		5: Mutual induction tuning error		
		6: Encoder error		
		7: DT Error		
		8: Motor's acceleration error		
		9: Warning		
17-12	Proportion of Motor Leakage Inductance	0.1~15.0	3.4	
17-13	Motor Slip Frequency	0.10~20.00	1.00	
17-14	Selection of Rotation Auto-tuning	0: VF Rotation Auto-tuning	0	
		1: Vector Rotation Auto-tuning		

KVA: The default value of this parameter will be changed by different capacities of inverter.

*: The default value is 1 in VF/ VF+PG mode while the default value is 0 in SLV/ SV/ SLV2 mode.

*: It is suggested that HD/ ND mode (00-27) and application presets (00-32) be selected first before motor performs auto-tuning.

Note: The value of mode selection of automatic tuning is 6 (Static Auto-tuning Combination). When do auto-tuning with no-load motor, it suggest select 17-00=5 (Rotation Auto-tuning Combination)

▪1: It can be set when 17-00=1, 2, 6.

Group 18: Slip Compensation Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
18-00	Slip Compensation Gain at Low Speed.	0.00~2.50	VF:0.00	*1
			SLV*	
18-01	Slip Compensation Gain at High Speed.	-1.00~1.00	0.0	*1
18-02	Slip Compensation Limit	0~250	200	
18-03	Slip Compensation Filter Time	0.0~10.0	1.0	
18-04	Regenerative Slip Compensation Selection	0: Disable	0	
		1: Enable		
18-05	FOC Delay Time	1~1000	100	
18-06	FOC Gain	0.00~2.00	0.1	

*: Refer to the attachment 1 in our instruction manual.

Group 19: Wobble Frequency Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
19-00	Center Frequency of Wobble Frequency	5.00~100.00	20.00	*1
19-01	Amplitude of Wobble Frequency	0.1~20.0	10.0	*1
19-02	Jump Frequency of Wobble Frequency	0.0~50.0	0.0	*1
19-03	Jump Time of Wobble Frequency	0~50	0	*1

Group 19: Wobble Frequency Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
19-04	Wobble Frequency Cycle	0.0~1000.0	10.0	*1
19-05	Wobble Frequency Ratio	0.1~10.0	1.0	*1
19-06	Upper Offset Amplitude of Wobble Frequency	0.0~20.0	0.0	*1
19-07	Lower Offset Amplitude of Wobble Frequency	0.0~20.0	0.0	*1

Group 20: Speed Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
20-00	ASR Gain 1	0.00~250.00	-	*1
20-01	ASR Integral Time 1	0.001~10.000	-	*1
20-02	ASR Gain 2	0.00~250.00	-	*1
20-03	ASR Integral Time 2	0.001~10.000	-	*1
20-04	ASR Integral Time Limit	0~300	200	
20-05	ASR Positive Limit	0.1 ~ 10.0	5.0	
20-06	ASR Negative Limit	0.1 ~ 10.0	1.0	
20-07	Selection of Acceleration and Deceleration of P/PI	0: PI speed control will be enabled only in constant speed. For the speed acceleration and deceleration, only use P control. 1: Speed control is enabled either in acceleration or deceleration.	0	
20-08	ASR Delay Time	0.000~0.500	0.004	
20-09	Speed Observer Proportional (P) Gain1	0.00~2.55	0.61	*1
20-10	Speed Observer Integral(I) Time 1	0.01~10.00	0.05	*1
20-11	Speed Observer Proportional (P) Gain2	0.00~2.55	0.61	*1
20-12	Speed Observer Integral(I) Time 2	0.01~10.00	0.06	*1
20-13	Low-pass Filter Time Constant	1~1000	4	

Group 20: Speed Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
	of Speed Feedback 1			
20-14	Low-pass Filter Time Constant of Speed Feedback 2	1~1000	30	
20-15	ASR Gain Change Frequency 1	0.0~599.0	4.0	
20-16	ASR Gain Change Frequency 2	0.0~599.0	8.0	
20-17	Torque Compensation Gain at Low Speed	0.00~2.50	1.00	*1
20-18	Torque Compensation Gain at High Speed	-10~10	0	*1
20-19	Over Speed (OS) Selection	0: Deceleration to stop 1: Coast to stop 2: Continue to operate	1	
20-20	Over Speed (OS) Detection Level	0~120	115	
20-21	Over Speed (OS) Detection Time	0.0~2.0	0.5	
20-22	Speed Deviation (DEV) Selection	0: Deceleration to Stop 1: Coast to Stop 2: Continue to Operate	2	
20-23	Speed Deviation (DEV) Detection Level	0~50	10	
20-24	Speed Deviation (DEV) Detection Time	0.0~10.0	0.5	
20-25	Selection of PG Open	0: Deceleration to Stop 1: Coast to Stop 2: Continue to Operate	1	
20-26	Detection Time of PG Open	0.0~10.0	2.0	
20-27	PG Pulse Number	0~9999	1024	
20-28		0: Forward as Counter -	0	

Group 20: Speed Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
	Selection of PG Rotation Direction	Clockwise Rotation 1: Forward as Clockwise Rotation		
20-29	PG Pulse Dividing Ratio	001~132	1	
20-30	PG Gear Ratio 1	1~1000	1	
20-31	PG Gear Ratio 2	1~1000	1	
20-32	Selection of Specific Encoder	0: None 1: Resolver	0	
20-33	Detection Level at Constant Speed	0.1~5.0	1.0	*1
20-34	Compensation Gain of Derating	0~25600	0	*1
20-35	Compensation Time of Derating	0~30000	100	*1
20-36 ~ 20-42	Reserved			
20-43	MPG Speed Magnification Calculation	1~500	20	Note5
20-44	MPG Speed Command Limit	0.1~30.0	6.0	Note5

Group 21: Torque And Position Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
21-00	Torque Control Selection	0: Speed Control 1: Torque Control	0	
21-01	Filter Time of Torque Reference	0~1000	0	
21-02	Speed Limit Selection	0: According to AI Input 1: According to the Set Value of 21-03 2: According to communication position input (2502H)	0	
21-03	Speed Limit Value	-120~120	0	*1
21-04	Speed Limit Bias	0~120	10	*1

Group 21: Torque And Position Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
21-05	Positive Torque Limit	0~300	*	
21-06	Negative Torque Limit	0~300	*	
21-07	Forward Regenerative Torque Limit	0~300	*	
21-08	Reversal Regenerative Torque Limit	0~300	*	
21-09	Maximum Frequency of Position Control	0.1~100.0	20.0	
21-10	The Command of Rotation Cycle Number of Section 0	-9999 ~ 9999	0	
21-11	The Command of the Pulse Number of Section 0	-9999 ~ 9999	0	
21-12	The Command of Rotation Cycle Number of Section 1	-9999 ~ 9999	0	
21-13	The Command of the Pulse Number of Section 1	-9999 ~ 9999	0	
21-14	The Command of Rotation Cycle Number of Section 2	-9999 ~ 9999	0	
21-15	The Command of the Pulse Number of Section 2	-9999 ~ 9999	0	
21-16	The Command of Rotation Cycle Number of Section 3	-9999 ~ 9999	0	
21-17	The Command of the Pulse Number of Section 3	-9999 ~ 9999	0	
21-18	The Command of Rotation Cycle Number of Section 4	-9999 ~ 9999	0	
21-19	The Command of the Pulse Number of Section 4	-9999 ~ 9999	0	

Group 21: Torque And Position Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
21-20	The Command of Rotation Cycle Number of Section 5	-9999 ~ 9999	0	
21-21	The Command of the Pulse Number of Section 5	-9999 ~ 9999	0	
21-22	The Command of Rotation Cycle Number of Section 6	-9999 ~ 9999	0	
21-23	The Command of the Pulse Number of Section 6	-9999 ~ 9999	0	
21-24	The Command of Rotation Cycle Number of Section 7	-9999 ~ 9999	0	
21-25	The Command of the Pulse Number of Section 7	-9999 ~ 9999	0	
21-26	The Command of the Pulse Number of Section 8	-9999 ~ 9999	0	
21-27	The Command of Rotation Cycle Number of Section 8	-9999 ~ 9999	0	
21-28	The Command of the Pulse Number of Section 9	-9999 ~ 9999	0	
21-29	The Command of Rotation Cycle Number of Section 9	-9999 ~ 9999	0	
21-30	The Command of Rotation Cycle Number of Section 10	-9999 ~ 9999	0	
21-31	The Command of the Pulse Number of Section 10	-9999 ~ 9999	0	
21-32	The Command of Rotation Cycle Number of Section 11	-9999 ~ 9999	0	
21-33	The Command of the Pulse Number of Section 11	-9999 ~ 9999	0	

Group 21: Torque And Position Control Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
21-34	The Command of Rotation Cycle Number of Section 12	-9999 ~ 9999	0	
21-35	The Command of the Pulse Number of Section 12	-9999 ~ 9999	0	
21-36	The Command of Rotation Cycle Number of Section 13	-9999 ~ 9999	0	
21-37	The Command of the Pulse Number of Section 13	-9999 ~ 9999	0	
21-38	The Command of Rotation Cycle Number of Section 14	-9999 ~ 9999	0	
21-39	The Command of the Pulse Number of Section 14	-9999 ~ 9999	0	
21-40	The Command of Rotation Cycle Number of Section 15	-9999 ~ 9999	0	
21-41	The Command of the Pulse Number of Section 15	-9999 ~ 9999	0	
21-42	Pos. Mode Sel	0: Switch to position mode when output frequency < 01-08. 1: Z Phase Locked Function	0	
21-43	Offset Angle	0 ~9999	0	

* Refer to the attachment 1 in our instruction manual.

Group 22: PM Motor Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
22-00	PM Motor Rated Power	0.00~600.00	KVA	
22-01	PM Motor Rated Voltage	200V: 50.0~240.0 400V: 100.0~480.0	220.0 440.0	Note7

Group 22: PM Motor Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
22-02	PM Motor Rated Current	25%~200% inverter's rated current	KVA	
22-03	PM Motor's Pole Number	2~96	6	
22-04	PM Motor's Rotation Speed	6~60000	1500	
22-05	PM Motor's Maximum Rotation Speed	6~60000	1500	
22-06	PM Motor Rated Frequency	4.8~599.0	75.0	
22-07	PM Type Selection	0:SPM 1:IPM	0	Note7
22-08	PM Encoder Type	0: TAMAGAWA Non Wire-Saving Encoder 1: TAMAGAWA Wire-Saving Encoder 2: SUMTAK Wire-Saving Encoder 3: General Incremental Encoder 4: Sine Wave	0	
22-09	Reserved			
22-10	PM SLV Start Current	20% ~ 200% Motor Rated Current	80	
22-11	I/F Mode Start Frequency Switching Point	10 ~ 100 (Note7)	10	
22-12	Reserved (Note4)			
22-13				
22-14	Armature Resistance of PM Motor	0.001 ~ 30.000	1.000	
22-15	D-axis Inductance of PM Motor	0.01 ~ 300.00	10.00	
22-16	Q-axis Inductance of PM Motor	0.01 ~ 300.00	10.00	
22-17	PM No-Load Voltage	200V: 0~250 400V: 0~500	150 300	Note7
22-18	Flux-Weakening Limit	0~120	90	
22-19	Reserved			
22-20	Offset Angle of the Magnetic Pole and PG Origin	0~360	0	*4

Group 22: PM Motor Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
22-21	PM Motor Tuning	0: PM Motor Tuning is not Active.	0	
		1: Parameter Auto-tune (for PMSLV Tuning)		
		2: Magnetic Pole Alignment and Loop Adjustment (for PMSV Tuning)		
		3: Rotation Auto-tuning		
22-22	Fault History of PM Motor Tuning	0. No Error	0	*4
		1. Static Magnetic Alignment Fault		
		2. Without PG Option Card		
		3. Rotation Pole Alignment is Forced to Stop		
		4. Error of Encoder Feedback Direction		
		5. Loop Adjustment is Time out		
		6. Encoder Error		
		7. Other Errors of Motor Tuning		
		8. Current Abnormity Occurs when Aligning Rotation Magnetic Pole.		
		9. Current Abnormity Occurs while Loop Adjustment.		
		10.Reserved		
		11. Stator Resistance Measurement Timeout		
22-23	Reserved			
22-24	Reserved			
22-25	Detection Mode Selection of	0: Upon the angle before stopping	1 (Note7)	

Group 22: PM Motor Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
	Initial Magnetic Pole	1: Mode 1		
		2: Mode 2		
22-26	High speed control ratio enable (For PMSLV)	0: Low Speed Open Loop Control 1: Low Speed High Frequency Estimate Control 2: Full Closed Loop Control	0	
22-27	Voltage Command of Mode 2	5~120 (Note7) (22-25=2 or 22-26=1 is enabled)	50	
22-28	Divider Ratio of Mode 2	0~8 (Note7) (22-25=2 or 22-26=1 is enabled)	2	
22-29	Flux-weakening Voltage Command Restriction	80~110 (Note7) (relative to parameter 22-18)	100	
22-30	SPM Speed Estimation Gain (Note7)	1~150	85	Note4
22-31	SPM Speed Estimation Filter Value (Note7)	1~2000	60	Note4
22-32	MTPA Selection	0: Disabled 1: Mode 1 2: Mode 2 3: Mode 3	0	Note7
22-33	MTPA Gain	000~400%	200	Note7
22-34	IPM Estimator Gain	1~300.0	180	Note7
22-36	PM Motor Type Selection	0: Normal PM motor	0	Note 8
		1: DVEN Motor		
22-37	PM Motor Horse Power & RPM	1.0.75KW 1800RPM	0	Note 8
		4.1.5KW 1800RPM		
		7.2.2KW 1800RPM		
		10.3.7KW 1800RPM		
		13.5.5KW 1800RPM		
		16.7.5KW 1800RPM		
		19.11KW 1800RPM		
		22.15KW 1800RPM		

Group 22: PM Motor Parameters				
Code	Parameter Name	Setting Range	Default	Attribute
		25.18.5KW 1800RPM		
		28.22KW 1800RPM		
22-38	Open and closed loop switching point frequency width (%)	1.0~40.0	5.0	
22-39	Preliminary DC injection time	0~20.00	0.10	
22-40	High frequency angle finding time	0.01~1.00	0.01	
22-41	PM stop method	0: Decelerate or stop below 22-11 and brake directly 1: Decelerate or stop below 22-11 and open loop stop	0	
22-42	Fully closed loop low speed Correction constant Ka	64~8192	200	
22-43	Fully closed loop high speed Correction constant Kb	64~8192	500	
22-44	Fully closed loop high speed Position low pass filter	1~256	4	
22-45	Flux linkage coefficient	0.001~10.000	0.700	
22-52	Low speed coefficient	3000~60000	4000	
22-53	Low speed velocity integral filtering time	1~256	32	
22-54	Motor voltage standard	50.0~600.0	300.0	
22-55	Full closed loop high speed speed filter coefficient	1~256	32	
22-56	Full closed loop low speed speed filter coefficient	1~256	64	

Chapter 4 Troubleshooting and Fault Diagnostics

4.1 General

Inverter fault detection and early warning / self-diagnosis function. When the inverter detects a fault, a fault message is displayed on the keypad. The fault contact output energizes and the motor will coast to stop (The stop method can be selected for specific faults).

When the inverter detects a warning / self-diagnostics error, the digital operator will display a warning or self-diagnostic code, the fault output does not energize in this case. Once the warning is removed, the system will automatically return to its original state.

4.2 Fault Detection Function

When a fault occurs, please refer to Table 4.1 for possible causes and take appropriate measures.

Use one of the following methods to restart:

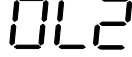
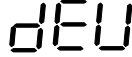
1. Set one of multi-function digital input terminals (03-00, 03-07) to 17 (Fault reset); activate input
2. Press the reset button on the keypad.
3. Power down inverter wait until keypad goes blank and power-up the inverter again.

When a fault occurs, the fault message is stored in the fault history (see group 12 parameters).

Table 4.1 Fault information and possible solutions

LED display	Possible solutions
OC over current	• Extend acceleration / deceleration time. • Check the motor wiring. • Disconnect motor and try running inverter.
	
OCA over current	• Set the longer acceleration time • Change to bigger capacity of inverter • Examine motor • Check the wire • Replace IGBT module
	

LED display	Possible solutions
OCC over current	• Change to bigger capacity of inverter • Add reactor to power source
	
OCd over current	• Set the longer acceleration time
	
SC short circuit	• Check the motor wiring. • Disconnect motor and try running inverter.
	
GF Ground fault	• Replace motor. • Check the motor wiring. • Disconnect motor and try running inverter. • Check resistance between cables and ground. • Reduce carrier frequency.
	
OV Over voltage	• Increase deceleration time • Reduce input voltage to comply with the input voltage requirements or install an AC line reactor to lower the input voltage. • Remove the power factor correction capacitor. • Use dynamic braking unit. • Replace braking transistor or resistor. • Adjust speed search parameters.
	
UV Under voltage	• Check the input voltage. • Check input wiring. • Increase acceleration time. • Check power source • Replace pre-charge contactor • Replace control board or complete inverter.
	
IPL input phase loss	• Check input wiring / faster screws. • Check power supply.
	
OPL output phase loss	• Check output wiring / faster screws. • Check motor & inverter rating.
	

LED display	Possible solutions
OH1 Heatsink overheat	• Install fan or AC to cool surroundings. • Replace cooling fan. • Reduce carrier frequency. • Reduce load / Measure output current
	
OL1 Motor overload	• Check V/f curve. • Check motor rated current • Check and reduce motor load, check and operation duty cycle.
	
OL2 Inverter overload	• Check V/f curve. • Replace inverter with larger rating. • Check and reduce motor load, check and operation duty cycle.
	
OT Over torque detection	• Check over torque detection parameters (08-15 / 08-16). • Check and reduce motor load, check and operation duty cycle.
	
UT Under torque detection	• Check under torque detection parameters (08-19 / 08-20). • Check load / application.
	
run Switch for Motor1/Motor2	• Revise the sequence control and switch motor in top time.
	
OS Over speed	• Check ASR parameters group 21. • Check PG parameters • Check overspeed parameters 20-20/20-12.
	
PGO PG Open circuit	• Check PG wiring. • Check PG power-supply. • Make sure brake is released.
	
DEV Speed deviation	• Check load • Make sure brake is released. • Check PG wiring. • Check PG parameters 20-23/20-24. • Increase Acceleration / deceleration time.
	

LED display	Possible solutions
CE communication error	• Check connection • Check host computer / software.
CE	
FB PID feedback loss	• Check feedback wiring • Replace feedback sensor.
Fb	
STO Safety switch	• Check F1 and F2 connection. (For standard H & C type) • Check SF1 / SF2 and SG connection (For enhanced E & G type) • Check if 08-30 =0 and 03-00~03-07=58
STO2 Safety switch	
STO2	
SS1 Digital input Stop command	• Check if 08-30 =0 and 03-00~03-07=58
SS1	
EF0 External fault 0	• Reset Modbus communication 0x2501 bit 2= "1"
EF0	
EF1 External fault (S1)	• Multi-function input function set incorrectly. • Check wiring
EF1	
EF2 External fault (S2)	
EF2	
EF3 External fault (S3)	
EF3	
EF4 External fault (S4)	
EF4	
EF5 External fault (S5)	

LED display	Possible solutions
EF5	
EF6 External fault (S6)	
EF6	
EF7 External fault (S7)	
EF7	
EF8 External fault (S8)	• Perform rotational or stationary auto-tune • Increase minimum output frequency (01-08)
EF8	
CF07 Motor control fault	
CF07	• Increase the value of 22-10 and 22-23 properly. • Re auto-tune (22-21) • Check if the load is too heavy to raise torque output limit.
CF08 Motor control fault	
CF08	• Check IGBTs • Check for short circuit at inverter output. • Replace inverter.
FU fuse open	
FU	• Disconnect the operator and then reconnect. • Replace the control board
CF00 Operator Communication Error	
CF00	• Disconnect the operator and then reconnect. • Replace the control board
CF01 Operator Communication Error 2	
CF01	• Check current transformer signal and the voltage on the control board.
CTER CT Failure	
CTEr	• Check only use one kind of communication type.
CF20 Communication Failure	

LED display	Possible solutions
CF20	
Protection Failure	Remove digital input communication run command
PF	
External Overload	- Check external overload. - Reset external overload of digital input.
EOL	

4.3 Warning / Self-diagnosis Detection Function

When the inverter detects a warning, the keypad displays a warning code (flash).

Note: The fault contact output does not energize on a warning and the inverter continues operation. When the warning is no longer active the keypad will return to its original state.

When the inverter detected a programming error (for example two parameters contradict each other or are set to an invalid setting), the keypad displays a self-diagnostics code.

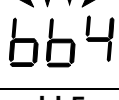
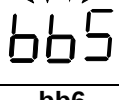
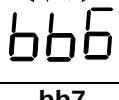
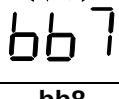
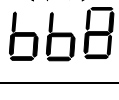
Note: The fault contact output does not energize on a self-diagnostics error. While a self-diagnostics code is active the inverter does not accept a run command until the programming error is corrected.

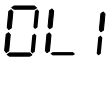
Note: When a warning or self-diagnostic error is active the warning or error code will flash on the keypad. When the RESET key is pressed, the warning message (flash) disappears and returns after 5 sec. If the warning or self-diagnostic error still exists.

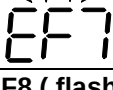
Refer to Table 4.2 for and overview, cause and corrective action for inverter warnings and self-diagnostic errors.

Table 4.2 warning / self-diagnosis and corrective actions

LED display	Corrective action
OV (flash) Over voltage	- Increase deceleration time - Reduce input voltage to comply with the input voltage requirements or install an AC line reactor to lower the input voltage. - Remove the power factor correction capacitor. - Use dynamic braking unit. - Replace braking transistor or resistor. - Adjust speed search parameters.
	
UV (flash) under voltage	- Check the input voltage. - Check input wiring. - Increase acceleration time. - Check power source - Replace pre-charge contactor - Replace control board or complete inverter.
	
OH1 Heatsink overheat	- Install fan or AC to cool surroundings. - Replace cooling fan. - Reduce carrier frequency. - Reduce load / Measure output current
	
OH2 (flash) Inverter over heating warning	- Multi-function input function set incorrectly. - Check wiring
	
OT (flash) over torque detection	- Check over torque detection parameters (08-15 / 08-16). - Check and reduce motor load, check and operation duty cycle.
	
UT (flash) under torque detection	- Check under torque detection parameters (08-19 / 08-20). - Check load / application.
	

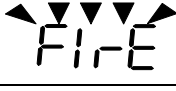
LED display	Corrective action
bb1 (flash) External baseblock	- Multi-function input function set incorrectly. - Check wiring
	
bb2 (flash) External baseblock	
	
bb3 (flash) External baseblock	
	- Multi-function input function set incorrectly. - Check wiring
bb4 (flash) External baseblock	
	
bb5 (flash) External baseblock	
	
bb6 (flash) External baseblock	
	
bb7 (flash) External baseblock	
	
bb8 (flash) External baseblock	
	

LED display	Corrective action
OS (flash) Motor over speed	- Check ASR parameters group 21. - Check PG parameters - Check overspeed parameters 20-20/20-12.
	
PGO (flash) PG open circuit	- Check PG wiring. - Check PG power-supply. - Make sure brake is released.
	
DEV (flash) Speed deviation	- Check load - Make sure brake is released. - Check PG wiring. - Check PG parameters 20-23/20-24. - Increase Acceleration / deceleration time.
	
OL1 Motor overload	- Check V/f curve. - Check motor rated current - Check and reduce motor load, check and operation duty cycle.
	
OL2 Inverter overload	- Check V/f curve. - Replace inverter with larger rating. - Check and reduce motor load, check and operation duty cycle.
	
CE (flash) communication error	- Check connection - Check host computer / software.
	
CLA over current protection level A	Check load and duty cycle operation.
	
CLB over current protection level B	Check load and duty cycle operation.
	

LED display	Corrective action
Retry (flash) retry 	Warning disappears after automatic reset.
ES (flash) External emergency stop 	
EF1 (flash) External fault (S1) 	- Turn off run command, and remove external emergency stop command. - Multi-function input function set incorrectly. - Check wiring - Multi-function input function set incorrectly. - Check wiring
EF2 (flash) External fault (S2) 	
EF3 (flash) External fault (S3) 	
EF4 (flash) External fault (S4) 	
EF5 (flash) External fault (S5) 	
EF6 (flash) External fault (S6) 	
EF7 (flash) External fault (S7) 	
EF8 (flash)	

LED display	Corrective action
External fault (S8) 	Check run command wiring
EF9 (flash) error of forward/reversal rotation 	
SE01 Rang setting error 	Check parameter setting.
SE02 Digital input terminal error 	
SE03 V/f curve error 	Check V/F parameters
SE05 PID selection error 	
HPErr Model selection error 	- Check 10-00 and 10-01 - Check 10-29 and 10-25 - Check 10-29 and 10-03 - Check inverter capacity setting 13-00.
SE07 PG card error 	
SE08 PM Motor mode error 	- Install PG feedback card. - Check control mode. - Set right type for PM Encoder Type (22-08) and power on again. - Check control mode.
SE09 PI setting error 	

LED display	Corrective action
FB (flash) PID feedback breaking	• Check feedback wiring • Replace feedback sensor.
	
USP (flash) Unattended Start Protection	• Remove run command or reset inverter via multi-function digital input (03-00 to 03-07 = 17) or use the RESET key on the keypad to reset inverter. • Activate USP input and re-apply the power.
	
STP0 Zero Speed Stop Error	• Adjust frequency command
	
STP2 External Terminal Stop Error	• Remove the run command from external terminal
	
EnC Encoder Error	• Check encoder wiring • 17-07 PG pulse number setting is not corresponding to the encoder. • Replace the encoder.
	
RunEr Wrong running direction Error	• Revise the command among 11-00, jog and DI control to see if any difference
	
PArEr Parameter setting error	• Please refer to our instruction manual for correct setting
	
STP1 Direct start warning	• Remove the run command from the terminal first, and enabled later.
	
FirE Fire mode enabled	• Check the environment and confirm the fire

LED display	Corrective action
	status. If no fire, turn off the power and power on again.
AdCEr Voltage on C/B error	• Check the voltage on the control board.
	
EPErr EEPROM Save error	• Restore factory setting, then cut off the power and power on again. • If warning again, replace control board.
	
bdErr Control board error	• Replace the control board.
	
Parameter Lock	• Lifting the parameter lock key code, to enter the correct parameter for 13-07
	
Set password failed	• Enter the correct parameter for 13-07 to enable the parameter lock key
	
CYErr Capacitor error	• Replace the capacitor and ask the original dealer reset the counter in inverter
	
FILFE Fan life error	• Replace the fan and ask the original dealer reset the counter in inverter
	
ILIFE IGBT life error	• Replace the IGBT and ask the original dealer reset the counter in inverter
	

4.4 Auto-tuning Error

When a fault occurs during auto-tuning of a standard AC motor, the display will show the

“AtErr” fault and the motor stops. The fault information is displayed in parameter 17-11.

Note: The fault contact output does not energize with an auto-tuning fault. Refer to Table 4.3, for fault information during tuning, cause and corrective action.

Table 4.3 Auto-tuning fault and corrective actions

Error	Corrective action
01 Motor data input error.	• Check the motor tuning data (17-00 to 17-09). • Check inverter capacity
02 Motor lead to lead resistance R1 tuning error.	• Check the motor tuning data (17-00 to 17-09). • Check motor connection. • Disconnect motor load. • Check inverter current detection circuit and DCCTs. • Check motor installation.
03 Motor leakage inductance tuning error.	
04 Motor rotor resistance R2 tuning error.	
05 Motor mutual inductance Lm tuning error.	
07 Deadtime compensation detection error	
06 Motor encoder error	• Check motor rated current. • Check PG card grounding.
08 Motor acceleration error (Rotational type auto-tuning only).	• Increase acceleration time (00-14). • Disconnect motor load.
09 Other	• Check the motor tuning data (17-00 to 17-09). • Check motor connection.

Table 4.4 Auto-tuning fault and corrective actions for PM motor

Error	Corrective action
01 Magnetic pole alignment tuning failure (static).	• Check the motor tuning data (22-02). • Check inverter capacity
02 PG option missing.	• Install PG feedback card.
03 Magnetic pole alignment auto-tuning abort during rotational auto-tune	• Check for active protection functions preventing auto-tuning.
04 Timeout during magnetic pole alignment during rotational auto-tune.	• Check motor. • Check motor wiring. • Check brake released.
05 Circuit tuning time out.	• Check for active protection functions preventing auto-tuning.
06 Encoder error	• Check motor rated current. • Check PG card grounding.
07 Warning	• Check the motor tuning data (22-02). • Check motor connection.
08 Motor current out of range during magnetic pole alignment (rotational auto-tune).	• Check PG card wiring • Check motor connection.
09 Current out of range during circuit tuning.	• Check the motor tuning data (22-02). • Check inverter capacity
10 Magnetic pole alignment and circuit tuning failed.	• Retry magnetic pole alignment and circuit tuning.

4.5 PM motor Auto-tuning Error

When a fault occurs during auto-tuning of a PM motor, the display will show the “IPErr” fault and the motor stops. The fault information is displayed in parameter 22-18.

Note: The fault contact output does not energize with an auto-tuning fault. Refer to Table 4.4, for fault information during tuning, cause and corrective action.

第 1 章 安全注意事項

1.1 送電前



警告

- 主回路端子必須正確配線，單相(R/L1、S/L2)/三相(R/L1、S/L2、T/L3)為電源輸入端子，絕對不可以與 U/T1、V/T2、W/T3 混用；混用時，送電將造成變頻器的損壞。



注意

- 所選用之電源電壓必須與變頻器之輸入電壓規格相同。
- 搬運變頻器時，請勿直接提取前蓋，應由變頻器本體搬運，以防止前蓋脫落，避免變頻器掉落造成人員受傷或變頻器損壞。
- 請將變頻器安裝於金屬類等不燃物材料之上，請勿安裝於易燃性材料上或附近，以防止發生火災。
- 若多台變頻器同放在一個控制盤內，請外加散熱風扇，使盤內溫度低於 40°C 以下(無防塵蓋 50°C以下)，以防過熱或火災等發生。
- 請於關閉電源後，再拆卸或裝入操作器，並請按圖操作固定操作器，以免接觸不良造成操作器故障或不顯示。



警告

- 本產品系通過 IEC 61800-3 限制區域使用等級。在某些環境下使用本產品時，可能造成電磁干擾，故在使用前請先進行適當的測試，同時請務必做好接地工程。
- 提供馬達過溫度保護功能。



注意

- 產品的安裝及使用必須由有資格的专业電氣人員進行。
- 產品的安裝必須以固定式配線方式進行。

1.2 接線



警告

- 實施任何變頻器裝機或配線前，請務必關上總電源，避免觸電及火災發生。
- 配線工程人員須具備相關專業知識，避免觸電與火災發生。
- 確認接地線與大地連接。(220V 級:接地阻抗需低於 100 歐姆; 440V 級:接地阻抗需低於 10 歐姆)

姆)。請依據 EN61800-5-1 規範要求將變頻器接地。電線尺寸可能至少須達到 10mm²

(6AWG)才能符合限制洩漏電流的標準。

- 變頻器接地端子請務必正確接地;如未正確接地,請務必將控制板地線拔除,避免突波打壞電子零件。
- RCD 需符合 B 型漏電流之保護規範。
- 接線完成後, 確認緊急停止機能有效。(接線責任屬於使用方)
- 勿直接觸碰輸入/輸出電源線, 並避免所有接線與變頻器外殼接觸與線路短路。
- 勿對變頻器進行耐壓測試, 容易造成半導體元件受損。

注意

- 確認輸入主電源與變頻器相符, 避免受傷或火災發生。
- 請依相關接線圖連接煞車電阻及煞車單元, 否則有引發火災危險。
- 請依指定轉矩來鎖固端子螺絲, 避免引發火災的危險。
- 勿將輸入電源連接至變頻器輸出端子上。
- 勿將電磁接觸器, 電磁開關接點連接至輸出端子。
- 勿將進相電容器或 LC/RC 濾波器連接至輸出電路上。
- 確保變頻器、馬達所產生的干擾不會影響周邊感測器或設備。

1.3 運轉前

警告

- 送電前請確認變頻器之機種容量和變頻器功能參數 13- 00 所設定的機種容量相同。
- 變頻器與馬達間線長超過 25 公尺, 需降低載波頻率(11-01)或加裝輸出濾波器來降低負載端過電壓或振盪, 避免馬達受損。

1.4 參數設定

注意

- 進行旋轉型自動調校時, 請勿將馬達連接到負載(機械設備)上。
- 進行旋轉型自動調校時, 馬達將進行旋轉, 確認馬達週遭空間, 避免造成危險。

1.5 運轉

警告

- 請確認前外蓋安裝完成後, 再打開電源。

- 運轉中不可將馬達機組投入或切離，否則會造成變頻器過電流跳脫，嚴重時會造成變頻器主回路損壞。
- 進行復歸機能時，請勿靠近機器，故障清除後，機器會再啟動。
- 勿於雙手潮濕時操作機器。
- 提供一個獨立的緊急停止開關，此開關使用在該機能參數被設置時啟用(請參考 11-55)。
- 提供一個獨立外部硬體緊急開關，當遇危險時可緊急關斷變頻器輸出。
- 復歸警告前請確認運轉命令為關閉的。
- 若選擇復電後自動重新啟動(07-00)，變頻器將在電源回復後自動啟動。
- 自動調校執行前，請確保週邊系統，機械設備狀態，確保人員安全。
- 無論變頻器處於運轉或停止狀態，避免觸碰相關端子，以防發生危險。
- 電源切斷後，風扇可能會繼續旋轉一段時間。

注意

- 散熱座、煞車電阻等發熱元件請勿觸摸。
- 變頻器可以很容易使馬達從低速到高速運轉，請確認馬達與機械的容許範圍。
- 使用煞車模組等搭配產品時，請注意其使用之相關設定。
- 變頻器運轉時，請勿檢查電路板上的信號。

警告

避免感電！變頻器內部的直流電容器在電源移除後 5 分鐘才能放電完畢，請在電源移除 5 分鐘後，再進行拆裝或實施檢查。

1.6 檢查保養和更換時

警告

- 進行維護檢查前，請先確認電源已經關閉且電源指示燈熄滅(請確認直流電壓不超過 25 伏特)。
- 變頻器端子中有高壓端子，請勿隨意觸摸。
- 電源開啟情況下，請務必安裝保護蓋，另拆卸保護蓋後，請務必透過斷路器斷開電源。
- 除指定的專業人員外，他人請勿進行保養檢查或更換零件。

注意

- 變頻器周圍溫度應在 14° ~ 104(140)°F (-10 ~ +40(60)°C) 95%RH 不結露環境中使用，但需確保周圍環境無滴水及金屬粉塵。

1.7 變頻器報廢時注意事項



注意

當變頻器要處理報廢時，請作為工業垃圾進行處理，並請注意以下事項：

- 變頻器主回路的電解電容和印刷電路板上的電解電容焚燒時可能會發生爆炸；
- 變頻器的外殼等塑膠件焚燒時會產生有毒氣體。



裝有電子元件的設備不能與生活垃圾一起處理，必須按照當地現行法規將其與電氣和電子廢棄物一起單獨回收。

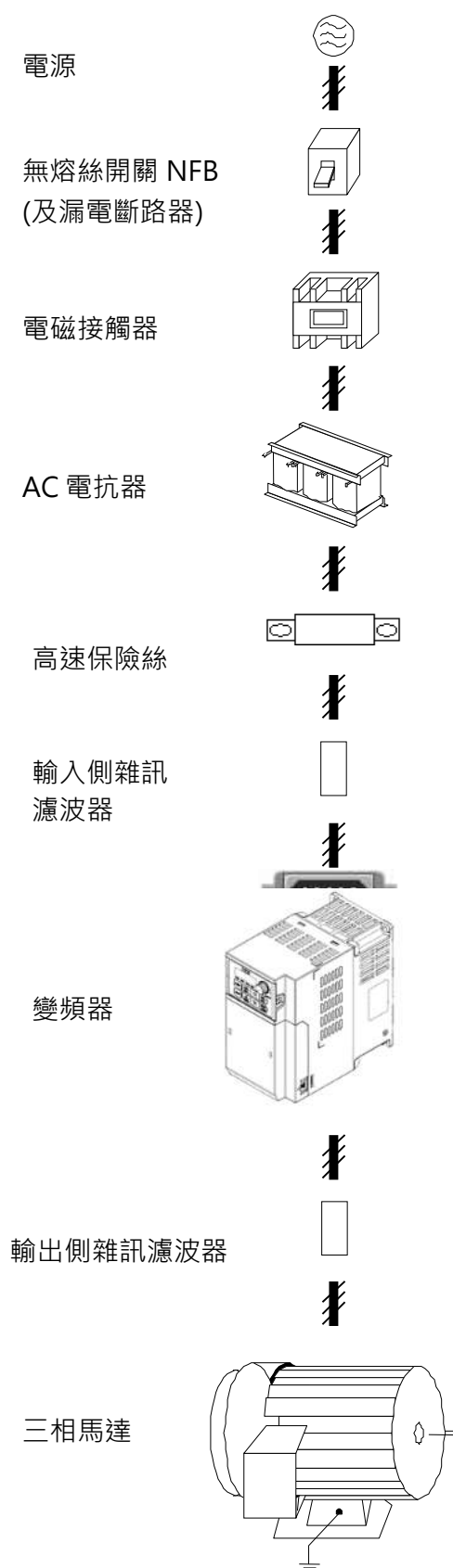
1.8 保證責任的免除

因本公司產品的故障，給貴公司或貴公司的客戶等造成的機會喪失以及非本公司產品的損傷，或

對於其他業務的補償，無論是否在保證期限內，均不屬於本公司的保證範圍。

第 2 章 周圍環境及安裝

2.0 系統圖



■ 電源

- 請確認電壓等級是否正確，以免變頻器損壞。

■ 無熔絲開關 (NFB) 及漏電斷路器

- 請參考使用說明書，選用適當額定電流之 NFB。
- 請勿使用 NFB 作為變頻器之運轉/停止控制。
- 若加裝漏電斷路器以作漏電故障保護時，請選用敏感度電流 200mA 以上，動作時間 0.1 秒以上(V-TYPE)，以防止高頻誤動作。

■ 電磁接觸器

- 一般使用時，可以不加電磁接觸器，但要作外部順序控制或停電後自動再起動等功能時，需加裝電磁接觸器。
- 請儘量避免使用電磁接觸器作變頻器之運轉 / 停止控制。

■ AC 電抗器

- 若欲作進一步改善功因或抑制外來突波時，可外加 AC 電抗器。

■ 高速保險絲

- 為確保周邊設備安全，請務必外加高速保險絲，保險絲規格請參閱使用說明書之說明。

■ 輸入側雜訊濾波器

- 搭配專用濾波器，可符合 EMC 法規之規範。
- 輸入側雜訊濾波器之選用，請參閱使用說明書內之說明。

■ 變頻器

- 輸入側 R, S, T 端子無相序區分，可任意變換。
- 接地端子 E 請確實做好接地處理。

■ 輸出側雜訊濾波器

- 變頻器輸出側加裝專用雜訊濾波器時，可降低輻射干擾及感應雜訊。

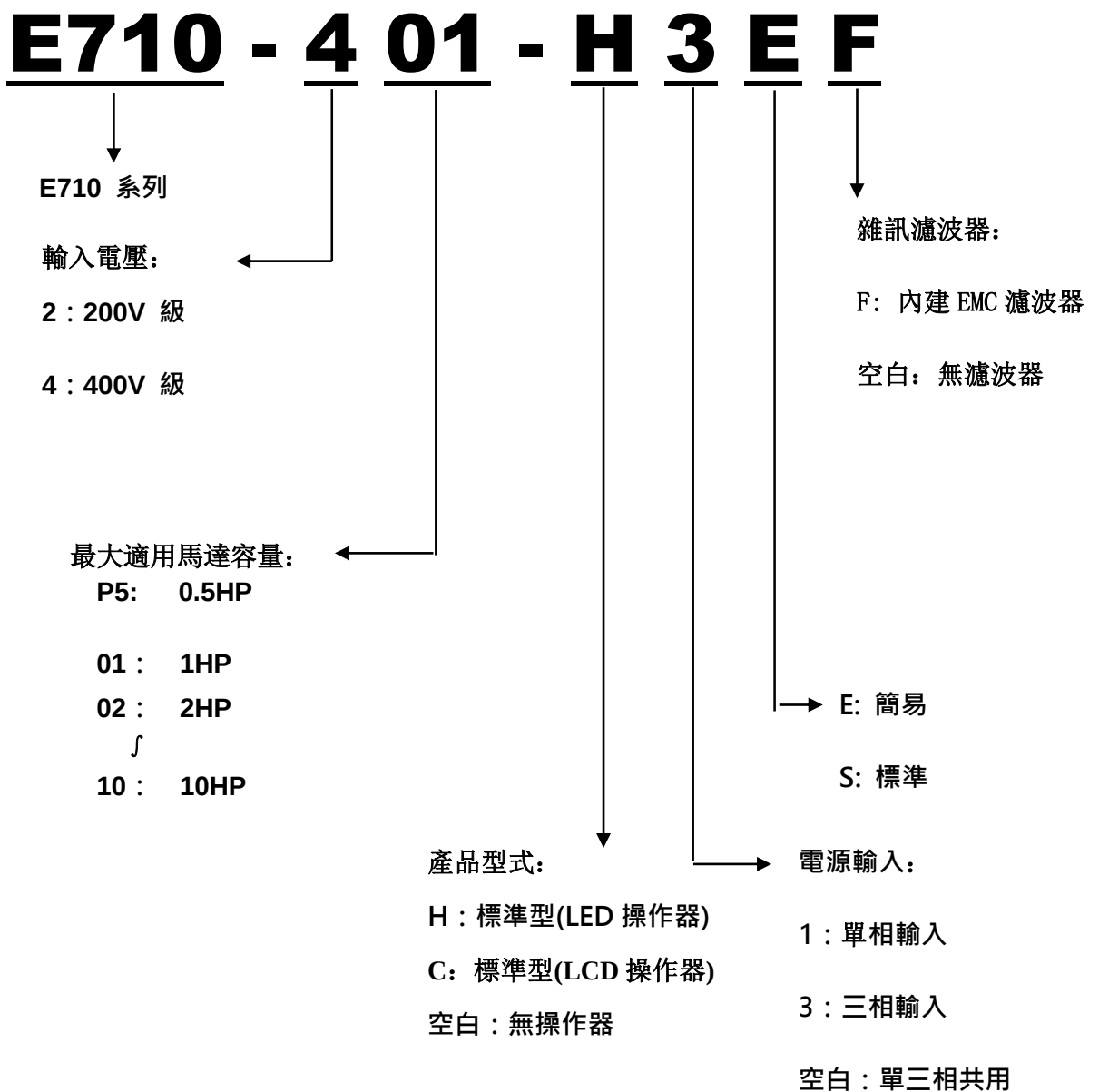
■ 馬達

- 若一台變頻器驅動多台馬達時，變頻器之額定電流必需大於馬達同時運轉時之總電流。
- 馬達與變頻器必須分別接地。

2.1.1 變頻器銘板



2.1.2 型號



型號列表：

變頻器型號 (標準品型號)	適用電壓(Vac)	適用 頻率 (Hz)	馬力數 (HP)	適用 馬達 (KW)	Filter 內建	
					內含	不含
E710-2P5-HE	1ph/3ph · 200~240V +10%/-15%	50/60Hz	0.5	0.4		◎
E710-201-HE			1	0.75		◎
E710-202-HS			2	1.5		◎
E710-203-HS			3	2.2		◎
E710-2P5-H1EF	1ph · 200~240V +10%/-15%		0.5	0.4	◎	
E710-201-H1EF			1	0.75	◎	
E710-202-H1SF			2	1.5	◎	
E710-203-H1SF			3	2.2	◎	
E710-205-H3S	3ph · 200~240V +10%/-15%		5	3.7		◎
E710-208-H3S			7.5	5.5		◎
E710-401-H3E	3ph · 380~480V +10%/-15%		1	0.75		◎
E710-402-H3E			2	1.5		◎
E710-403-H3S			3	2.2		◎
E710-405-H3S			5	3.7		◎
E710-408-H3S			7.5	5.5		◎
E710-410-H3S			10	7.5		◎
E710-401-H3EF			1	0.75	◎	
E710-402-H3EF			2	1.5	◎	
E710-403-H3SF			3	2.2	◎	
E710-405-H3SF			5	3.7	◎	
E710-408-H3SF			7.5	5.5	◎	
E710-410-H3SF			10	7.5	◎	

2.1.3 產品電氣規格

200V 機種：

型號：E710-□□□	2P5	201	202	203	205	208
馬力數(HP)	0.5	1	2	3	5	7.5
適用電機容量(kW)	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5
額定輸出電流(A)	2.8	4.8	7.5	11	17	25
額定容量(kVA)	1.2	1.7	2.9	4.0	6.7	9.9
輸入電壓範圍	單/三相 200 ~ 240V (+10%-15%),50/60HZ					
輸出電壓範圍	三相 0 ~ 240V					
輸入電流(A)	5.0/2.9	8.7/5.0	13.7/7.9	20.1/11.6	17.9	26.3
允許瞬停時間(Sec)	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0
防護等級	IP20/NEMA1					

380V 機種：

型号：E710-□□□	401	402	403	405	408	410
馬力數(HP)	1	2	3	5	7.5	10
適用電機容量(kW)	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5
額定輸出電流(A)	2.7	4.2	5.5	9.0	13	17
額定容量(kVA)	1.7	2.9	4.0	6.7	9.9	13.3
輸入電壓範圍	三相 380~480V (+10%-15%),50/60HZ					
輸出電壓範圍	三相 0~480V					
輸入電流(A)	2.8	4.4	5.8	9.5	13.7	17.9
允許瞬停時間(Sec)	1.5	2.0	2.0	2.0	2.0	2.0
防護等級	IP20/NEMA1					

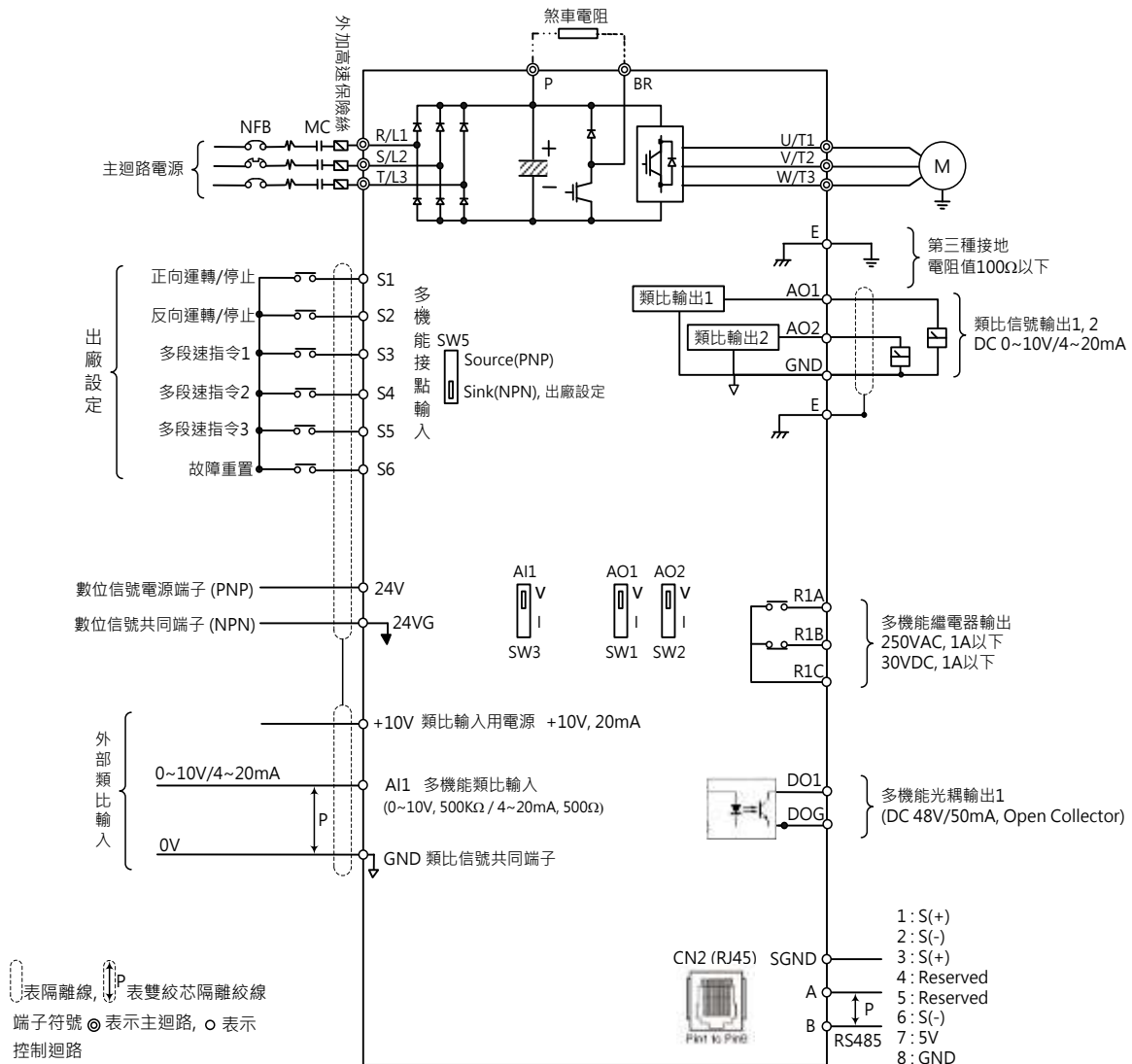
2.2 產品規格及配線圖 (簡易版 E 適用)

2.2.1 產品規格

項目		基本規格
控制方式		IM: V/F、SLV PM: SLV
頻率	頻率控制範圍	0.01 ~ 599Hz
	啟動轉矩	150%/3Hz(VF 模式), 150% / 0.5Hz (SLV 模式)
	頻率解析度	數位輸入: 0.01Hz
		類比輸入: 0.06Hz/60Hz
	頻率設定	面板: 使用面板 ▲▼ 鍵設定頻率, 面板旋鈕設定頻率
		外部端子: AI1、AI2 (0 ~ 10V / 2 ~ 10V / 0 ~ 20mA / 4 ~ 20mA) 輸入 up/down 頻率設定
		通訊設定
	頻率限制	頻率上、下限 3 段跳躍頻率可以設定
	速度精度	V/F : ±2~3% SLV : ± 1%
運轉	運轉設定	面板: run、stop 鍵控制
		外部端子: 多功能運轉模式運轉(2/3 線制選擇)、寸動運轉
		通訊運轉
一般控制	V/F 曲線設定	18 條固定曲線、1 條任意曲線
	載波頻率	2 ~ 16KHz (出廠預設值為: 4kHz)
	加減速控制	2 段加/減速時間可設定 (0.1 ~ 3600.0 Sec) 4 段 S 曲線可設定
	多功能輸入	有 29 種功能可以設定(參見群組 3 說明)
	多功能輸出	有 21 種功能可以設定(參見群組 3 說明)
	多功能模擬輸出	有 5 種功能可以設定(參見群組 4 說明)
	其他功能	過負載檢出、16 段速、自動程式功能、加/減速時間切換、主/副運轉信號切換、主/副頻率來源切換、PID 控制、轉矩補償、啟動頻率、滑差補償、異常復歸等
顯示	5 位 LED	顯示: 參數/參數值/頻率/線速度/直流電壓/輸出電壓/輸出電流/PID 回饋/輸入輸出端子狀態/散熱片溫度/程式版本/故障記錄/等
	狀態指示燈	指示: FWD、REV、SEQ、REF
保護特性	超載保護	電子繼電器保護馬達及變頻器 (150%/60s)
	過電壓	200V 級: 直流電壓 >410V、400V 級: 直流電壓 >820V
	不足電壓	200V 級: 直流電壓 <190V、400V 級: 直流電壓 <380V
	瞬間停電在啟動	瞬停後短時間內可以再啟動
	失速防止	加速/減速/運轉中均有失速防止保護
	輸出端短路	電子線路保護
	接地故障	利用電流檢出器保護
	其他保護功能	散熱片過熱保護、載波隨溫度降低功能、故障接點輸出、反轉限制、開機後直接啟動及故障復歸的限制、參數鎖定、馬達 PTC 過熱保護等功能
通訊控制		標準內建 RS485 通訊(Modbus), 可做 1 對 1 或 1 對多控制
環境	運轉溫度	IP20 型/NEMA 1: 配電盤內: -10~50°(無防塵貼紙) (de-rating from 50, 50~60°C) 每增加 1°C 需降 2% 電流) -10~40°(有防塵貼紙)
		並排安裝為 -10~40°C
	存儲溫度	-20 ~ 70°C
	濕度	95% 相對溼度 RH 以下, 無冷凝或水滴產生 (遵循 IEC60068-2-78 標準)
	震動	10Hz ≤ f ≤ 57Hz: ±0.075mm Amplitude; 57Hz ≤ f ≤ 150Hz: 1.0G Acceleration:(依據 IEC60068-2-6 標準)
防護等級		IP20/NEMA1
國際認證		UL、CE、RoHS、REACH

2.2.2 配線圖

以下為 E710 變頻器簡易版機種之配線圖(□表示主回路端子，○表示控制回路端子)，E710 依型號不同，配線端子台的位置及符號會稍有差異。主回路端子及控制回路端子說明請參考之後章節內容。



備註說明：

*1：多機能數位輸入接點 S1~S6，可透過開關 SW5 設置成 Source(PNP, with +24V common) or Sink(NPN, with 24VG common)。

*2：多機能類比輸入 AI1，可透過開關 SW3 設置成電壓命令輸入(0~10V)或電流命令輸入(4~20mA)，並請搭配參數 04-00 設定。

*3：使用開集極輸入方式時，因有內建 pull-up 電阻，外部不需串接電阻。

*4：AO1 預設 0~+10V 輸出，AO2 預設 0~+10V 輸出。

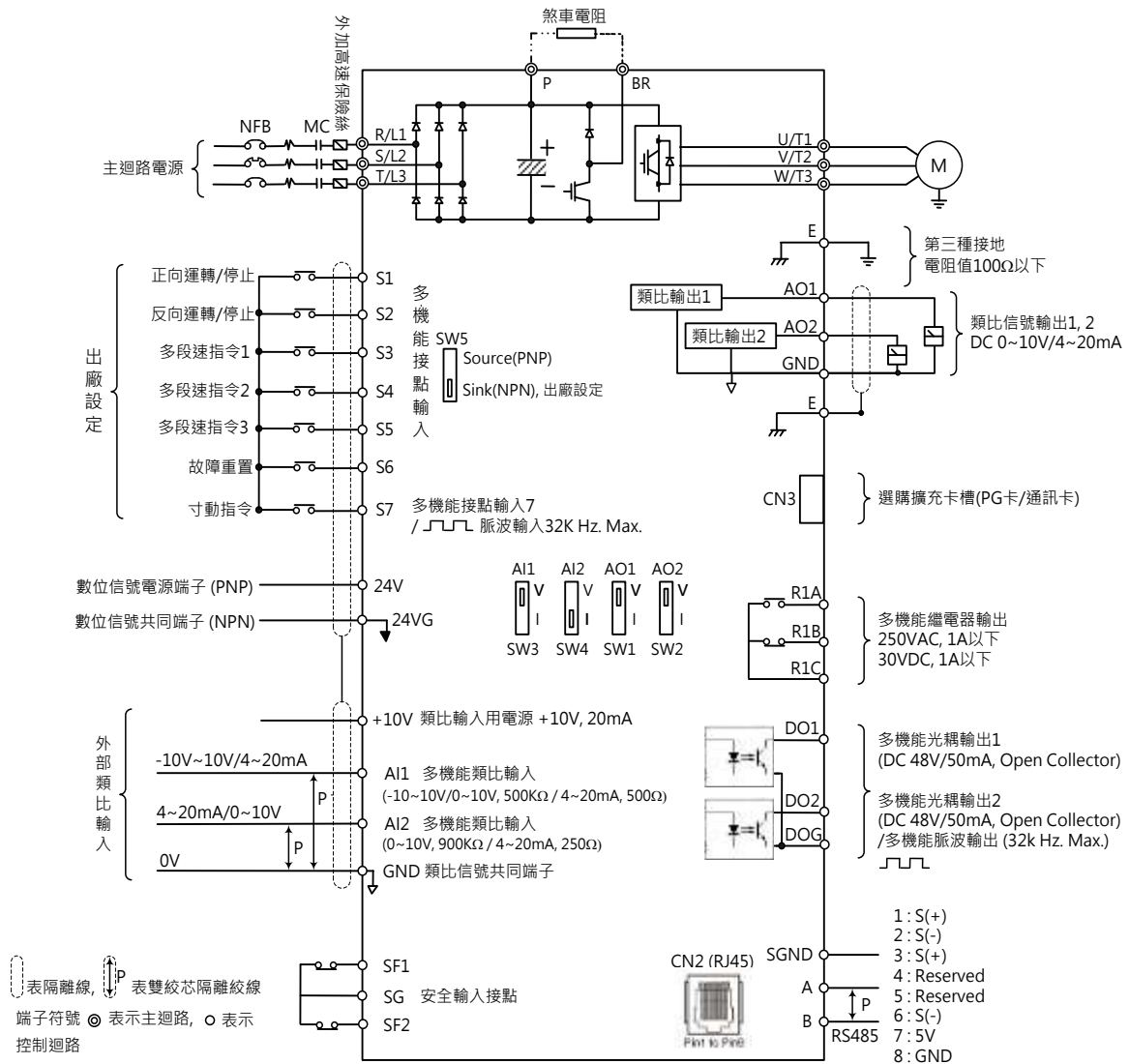
2.3 產品規格及配線圖 (標準版 S 適用)

2.3.1 產品規格

項目		基本規格
控制方式		IM: V/F、V/F+PG(開發中)、SLV、SV(開發中)、 PM: SV(開發中)、SLV SRM(開發中): PMA-SyRM-SLV、SyRM-SLV
頻 率	頻率控制範圍	0.01 ~ 599Hz
	啟動轉矩	150%/3Hz(VF 模式), 150% / 0.5Hz (SLV 模式)
	頻率解析度	數位輸入: 0.01Hz
		類比輸入: 0.06Hz/60Hz
	頻率設定	面板: 使用面板 ▲▼ 鍵設定頻率, 面板旋鈕設定頻率
		外部端子: AI1、AI2 (0 ~ 10V / 2 ~ 10V / 0 ~ 20mA / 4 ~ 20mA) 輸入 up/down 頻率設定
	通訊設定	通訊設定
運 轉	頻率限制	頻率上、下限 3 段跳躍頻率可以設定
	速度精度	V/F: ±2~3% SLV: ± 1%
一 般 制 控	運轉設定	面板: run、stop 鍵控制 外部端子: 多功能運轉模式運轉(2/3 線制選擇)、寸動運轉 通訊運轉
	V/F 曲線設定	18 條固定曲線、1 條任意曲線
	載波頻率	2 ~ 16KHz (出廠預設值為: 4kHz)
	加減速控制	2 段加/減速時間可設定 (0.1 ~ 3600.0 Sec) 4 段 S 曲線可設定
	多功能輸入	有 29 種功能可以設定(參見群組 3 說明)
	多功能輸出	有 21 種功能可以設定(參見群組 3 說明)
	多功能模擬輸出	有 5 種功能可以設定(參見群組 4 說明)
顯 示	其他功能	過負載檢出、16 段速、自動程式功能、加/減速時間切換、主/副運轉信號 切換、主/副頻率來源切換、PID 控制、轉矩補償、啟動頻率、滑差補償、 異常復歸等
	5 位 LED	顯示: 參數/參數值/頻率/線速度/直流電壓/輸出電壓/輸出電流/PID 回饋/ 輸入輸出端子狀態/散熱片溫度/程式版本/故障記錄/等
保 護 特 性	狀態指示燈	指示: FWD、REV、SEQ、REF
	超載保護	電子繼電器保護馬達及變頻器 (150%/60s)
	過電壓	200V 級: 直流電壓>410V、400V 級: 直流電壓>820V
	不足電壓	200V 級: 直流電壓<190V、400V 級: 直流電壓<380V
	瞬間停電在啟動	瞬停後短時間內可以再啟動
	失速防止	加速/減速/運轉中均有失速防止保護
	輸出端短路	電子線路保護
	STO 功能	輸出快速遮斷保護
	接地故障	利用電流檢出器保護
環 境	其他保護功能	散熱片過熱保護、載波隨溫度降低功能、故障接點輸出、反轉限制、開機 後直接啟動及故障復歸的限制、參數鎖定、馬達 PTC 過熱保護等功能
	通訊控制	標準內建 RS485 通訊(Modbus), 可做 1 對 1 或 1 對多控制
	運轉溫度	IP20 型/NEMA 1: 配電盤內: -10~50°(無防塵貼紙) (de-rating from 50, 50~60°C) 每增 加 1°C 需降 2% 電流) -10~40°(有防塵貼紙)
		並排安裝為 -10~40°C
	存儲溫度	-20 ~ 70°C
	濕度	95% 相對溼度 RH 以下, 無冷凝或水滴產生 (遵循 IEC60068-2-78 標準)
防 護 等 級	震動	10Hz≤f≤57Hz: ±0.075mm Amplitude ; 57Hz≤f≤150Hz: 1.0G Acceleration:(依據 IEC60068-2-6 標準)
	防護等級	IP20/NEMA1
國際認證		UL、CE、RoHS、REACH

2.3.2 配線圖

以下為 E710 變頻器標準版機種之配線圖(◎表示主回路端子，○表示控制回路端子)，E710 依型號不同，配線端子台的位置及符號會稍有差異。主回路端子及控制回路端子說明請參考之後章節內容。



備註說明:

*1: 多機能數位輸入接點 S1~S7，可透過開關 SW5 設置成 Source(PNP, with +24V common) or Sink(NPN, with 24VG common)。

*2: 多機能類比輸入 AI1 / AI2，可透過開關 SW3 / SW4 設置成電壓命令輸入(0~10V)或電流命令輸入(4~20mA)，並請搭配參數 04-00 設定。

*3: 使用開集極輸入方式時，因有內建 pull-up 電阻，外部不需串接電阻。

*4: 安全輸入接點 SF1& SF2 短接 SG 變頻器始可正常輸出，使用安全輸入時，請務必拆下 SF1-SG, SF2-SG 間的短接線。

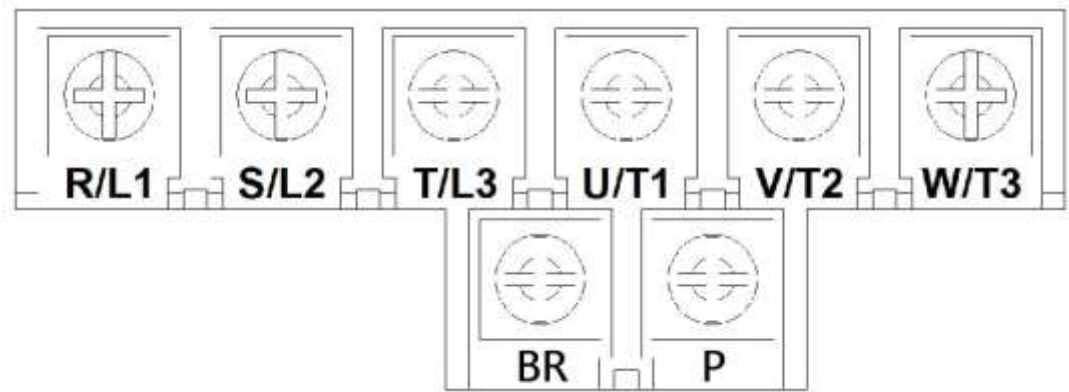
*5: AO1 預設 0~+10V 輸出，AO2 預設 0~+10V 輸出。

*6: DO2 使用 pulse out 功能時上拉電阻建議為 200 歐姆

2.4 端子機能說明

2.4.1 主回路端子说明

220V : 2P5~201HP/440V : 401~402HP



220V : 202~208HP/440V : 403~410HP

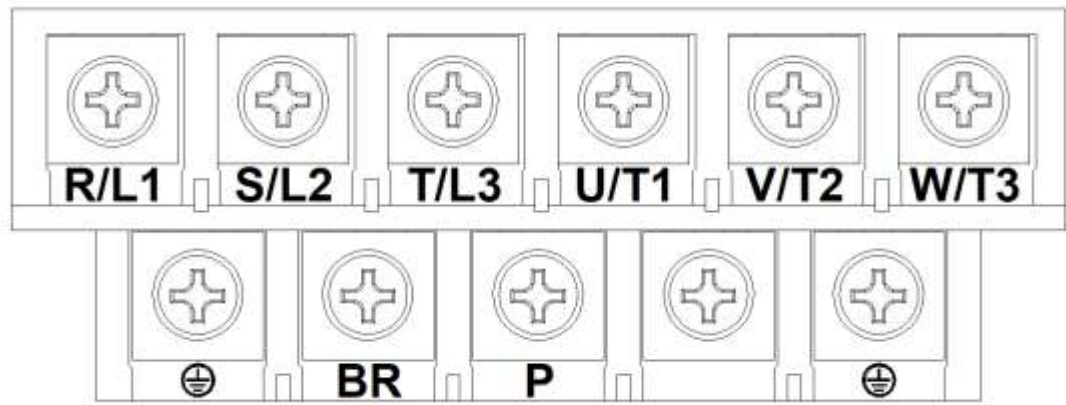


表 1 主回路端子定義

端子記號	200V : 0.5~8HP
	400V : 1~10HP
R/L1	主回路電源輸入 (單相輸入・只接 R-T)
S/L2	
T/L3	
P	P - BR : 外接煞車電阻
BR	
U/T1	變頻器輸出
V/T2	
W/T3	
E/PE/⏏	接地端子 (第三種接地)

2.4.2 控制回路端子说明

■簡易版 E 適用

220V : 2P5~201HP/440V : 401~402HP

24V	S1	S2	S3	S4	S5	S6	24VG	DO1	DOG	A	B	SGND	E
R1A	R1B	R1C	+10V	GND	AI1	AO1	AO2	GND	RS485				

表 2 控制回路端子定義 (簡易版 E 適用)

種類	端子	端子功能
數位輸入	S1	多機能輸入端子
	S2	多機能輸入端子
	S3	多機能輸入端子
	S4	多機能輸入端子
	S5	多機能輸入端子
	S6	多機能輸入端子
24V 電源	24V	數位訊號 SOURCE 共同點
	24VG	數位訊號 SINK 共同點

種類	端子	端子功能
類比輸入 訊號	+10V	速度設定用電源
	AI1	多機能類比輸入 1 可切換電壓或電流輸入(0~10V)/(4-20mA)
	GND	類比訊號共同端子
	E	遮蔽線連接端子 (大地)
類比輸出 訊號	AO1	多機能類比輸出端子,可切換電壓或電流輸出(0~10V 輸出)/(4-20mA 輸出)
	AO2	多機能類比輸出端子,可切換電壓或電流輸出(0~10V 輸出)/(4-20mA 輸出)
	GND	類比訊號共同端子
數位輸出	DO1	多機能(開集極電晶體)輸出
	DOG	開集極電晶體共同端子
繼電器 輸出	R1A	電驛 A 接點 (多機能輸出端子)
	R1B	電驛 B 接點 (多機能輸出端子)
	R1C	電驛共同端子
RS-485	A	RS485/MODBUS
	B	
	SGND	訊號地

■標準版 S 適用

220V : 202~208HP/440V : 403~410HP

R1A	R1B	R1C	A	B	SGND	F1	SG	F2	+10V	GND	AI1	AI2	AO1	AO2	GND
RS485			24V	S1	S2	S3	S4	S5	S6	S7	24VG	DO1	DO2	DOG	

表 3 控制回路端子定義 (標準版 S 適用)

種類	端子	端子功能
數位輸入	S1	多機能輸入端子
	S2	多機能輸入端子
	S3	多機能輸入端子
	S4	多機能輸入端子
	S5	多機能輸入端子
	S6	多機能輸入端子
	S7	多機能輸入端子/可選脈波輸入, BW 32KHz
24V 電源	24V	數位訊號 SOURCE 共同點
	24VG	數位訊號 SINK 共同點

種類	端子	端子功能
類比輸入訊號	+10V	速度設定用電源
	AI1	多機能類比輸入 1,可切換電壓或電流輸入(0~10V)/(4-20mA)
	AI2	多機能類比輸入 2,可切換電壓或電流輸入(0~10V)/(4-20mA)
	GND	類比訊號共同端子
類比輸出訊號	AO1	多機能類比輸出端子,可切換電壓或電流輸出(0~10V 輸出)/(4-20mA 輸出)
	AO2	多機能類比輸出端子,可切換電壓或電流輸出(0~10V 輸出)/(4-20mA 輸出)
	GND	類比訊號共同端子
數位輸出	DO1	多機能(開集極電晶體)輸出
	DO2	多機能(開集極電晶體)輸出/可切換脈波輸出, BW 32KHz
	DOG	開集極電晶體共同端子
繼電器輸出	R1A	電驛 A 接點 (多機能輸出端子)
	R1B	電驛 B 接點 (多機能輸出端子)
	R1C	電驛共同端子
安全輸入	F1	開:以安全輸入自由運轉 ; 關:一般運轉
	F2	(使用外部安全開關停止務必將短路線拆除)
	SG	安全指令共同端子
RS-485	A	RS485/MODBUS
	B	
	SGND	訊號地



注意

- 端子+10V 輸出電流最大容量為 20mA。
- 多機能類比輸出 AO1・AO2 為接電錶專用之類比輸出,請勿用作回授控制等之類比輸出信號。
- 控制板 24V 與+10V 電源僅供內部控制使用,請勿外接至其他裝置供電。

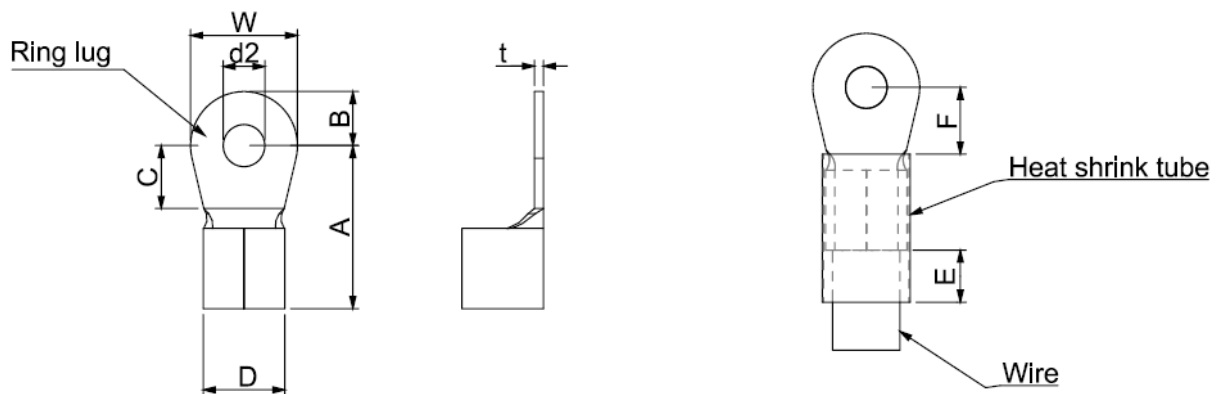
2.5 端子配線規格

2.5.1 配線規格

E710 機種			電線線徑 AWG (mm ²)			無熔絲開關 NFB ^{*4}	電磁接觸器 MC ^{*4}
電源	適用馬力數(HP) ^{*1}	額定電流 (A)	主回路 ^{*2}	接地線 E(G)	控制端子 ^{*3}		
200V	0.5HP	2.8	14~12	14~12	24~16 (0.2 ~ 1.5)	TO-50EC(15A)	CU-11
	1HP	4.8	(2 ~ 3.5)	(2 ~ 3.5)			
	2HP	7.5	12~10 (3.5 ~ 5.3)	12~10 (3.5 ~ 5.3)		TO-50EC(20A)	CU-11
	3HP	11	10 (5.3)	10 (5.3)		TO-50EC(30A)	CU-11
	5HP	17	8 (8.4)	8 (8.4)		TO-50EC(30A)	CU-16
	7.5HP	25	8 (8.4)	8 (8.4)		TO-100S(50A)	CU-18
400V 3 Ø	1HP	2.7	14~12 (2 ~ 3.5)	14~12 (2 ~ 3.5)		TO-50EC(15A)	CU-11
	2HP	4.2	14~12 (2 ~ 3.5)	14~12 (2 ~ 3.5)		TO-50EC(15A)	CU-11
	3HP	5.5	14~10 (2 ~ 5.3)	14~10 (2 ~ 5.3)		TO-50EC(15A)	CU-11
	5HP	9	12~10 (3.5 ~ 5.3)	12~10 (3.5 ~ 5.3)		TO-50EC(15A)	CU-18
	7.5HP	13	10 (5.3)	10 (5.3)		TO-50EC(20A)	CU-18
	10HP	17	8 (8.4)	8 (8.4)		TO-50EC(30A)	CU-25

2.5.2 端子規格建議

2.5.2.1 主回路



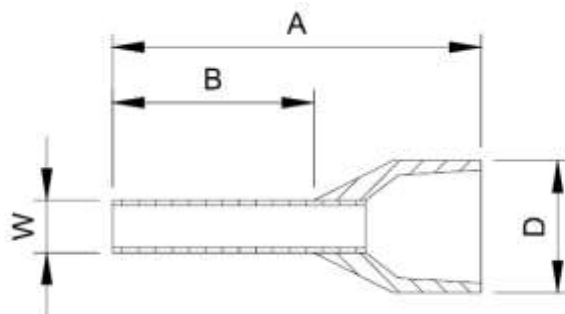
環狀端子尺寸表

下表建議廠商-健和興端子 K.S.TERMINALS INC.料號僅供參考，使用者可自行選購符合各框號尺寸之環狀端子。

單位：mm

框號	*AWG	Kit P/N	A (MAX)	B (MAX)	C (MIN)	D (MAX)	d2 (MIN)	E (MIN)	F (MIN)	W (MAX)	t (MAX)
A	18	RNBS 1-3.7	9.8	3.2	4.8	4.1	3.7	13.0	4.2	6.6	0.8
	16	RNBS 2-3.7									
	14	RNBS 2-3.7									
B	18	RNBS1-4	12.1	3.6	6.1	5.6	4.3	13.0	4.5	7.2	1
	16	RNBS1-4									
	14	RNBS2-4									
	12	RNBS5-4									
C	14	RNBS2-4	17.8	5.0	6.1	7.2	4.3	13.0	5.5	10.5	1.2
	12	RNBS5-4									
	10	RNBS5-4									
	8	RNBS8-4									
D	10	RNBS5-4	17.8	5.0	6.1	7.2	4.3	13.0	5.5	10.5	1.2
	8	RNBS8-4									
E	6	RNB14-5	27.1	6.1	10.5	11.5	5.3	13.0	6.5	12.6	1.7
	4	RNBS22-5									
F	6	RNBS14-6	35.0	9.0	13.3	14.0	6.2	13.0	10.0	19.5	1.8
	4	RNBS22-6									
	2	RNBS38-6									

2.5.2.2 控制端子



壓接端子型號或尺寸建議表

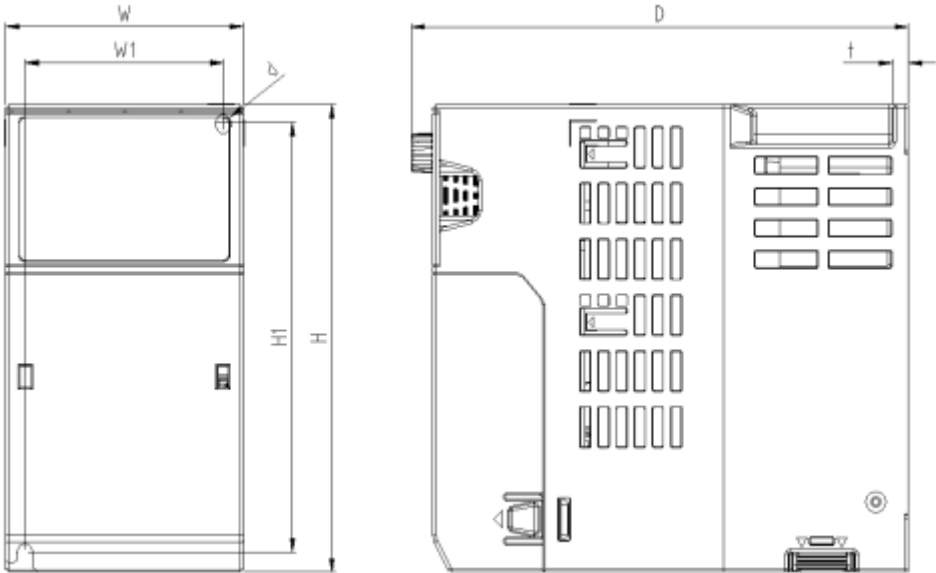
單位：mm

線徑	廠商	廠商料號	A (MAX)	B (MAX)	D (MAX)	W (MAX)
0.2mm ² (24AWG)	PHOENIX CONTACT	AI 0,25- 8 YE	12.5	8	2.6	1.1
0.34mm ² (22AWG)	PHOENIX CONTACT	AI 0,34- 8 TQ	12.5	8	3.3	1.3
0.5mm ² (20AWG)	PHOENIX CONTACT	AI 0,5 - 8 WH	14	8	3.5	1.4
壓接工具建議規格及型號： CRIMPFOX 10S - 1212045, Manufacturer: PHOENIX CONTACT DNT13-0101, Manufacturer: DINKLE						

2.6 外形尺寸圖及安裝

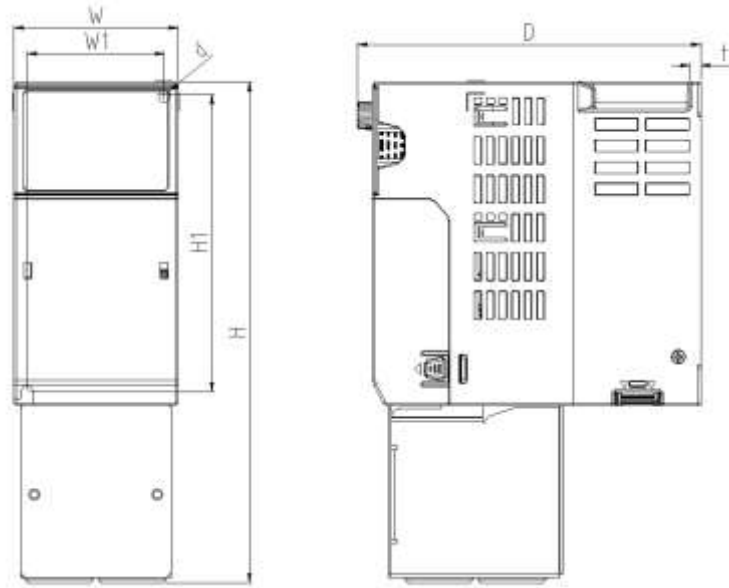
2.6.1 標準型

(a) 220V : 2P5~201HP/440V : 401~402HP (IP00)



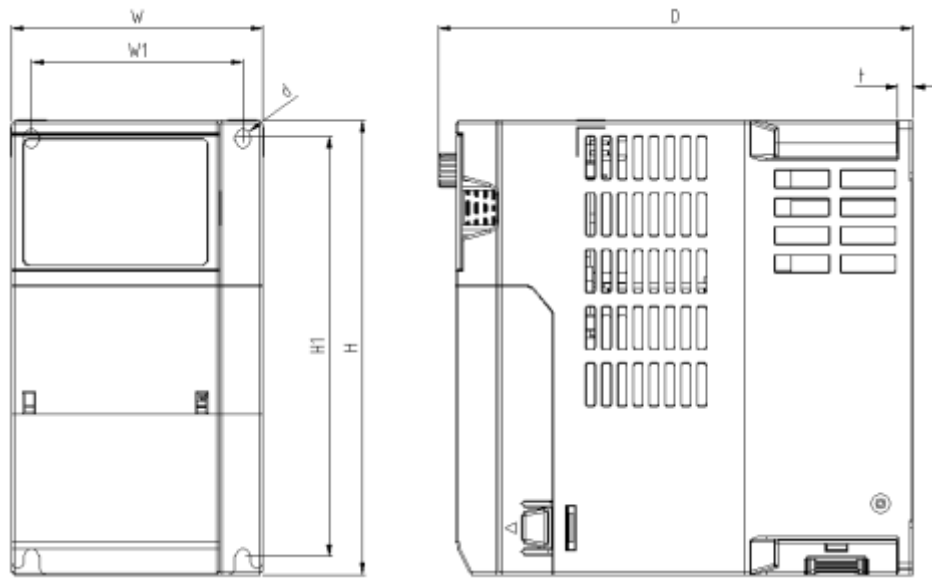
變頻器型號	外型尺寸(mm)								備註
	W	H	D	W1	H1	t	d	毛重(kg)	
E710-2P5-HE	72	142	150	60	130.5	5	M4	1.2	
E710-201-HE	72	142	150	60	130.5	5	M4	1.2	
E710-401-H3E	72	142	150	60	130.5	5	M4	1.2	
E710-402-H3E	72	142	150	60	130.5	5	M4	1.2	

(b) 220V : 2P5~201HP/440V : 401~402HP (NEMA1)



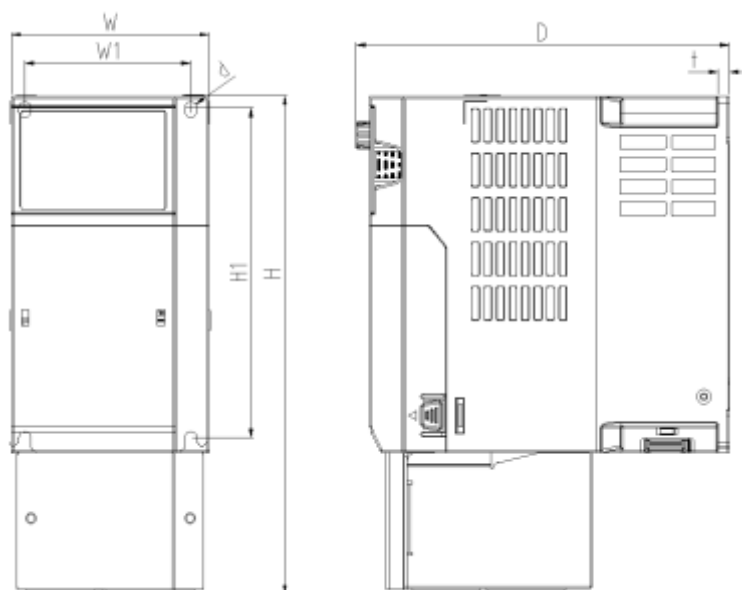
變頻器型號	外型尺寸(mm)								備註
	W	H	D	W1	H1	t	d	毛重(kg)	
E710-2P5-HE	72	220	150	60	130.5	5	M4	1.5	
E710-201-HE	72	220	150	60	130.5	5	M4	1.5	
E710-401-H3E	72	220	150	60	130.5	5	M4	1.5	
E710-402-H3E	72	220	150	60	130.5	5	M4	1.5	

(c) 220V : 202~205HP/440V : 403~405HP (IP00)



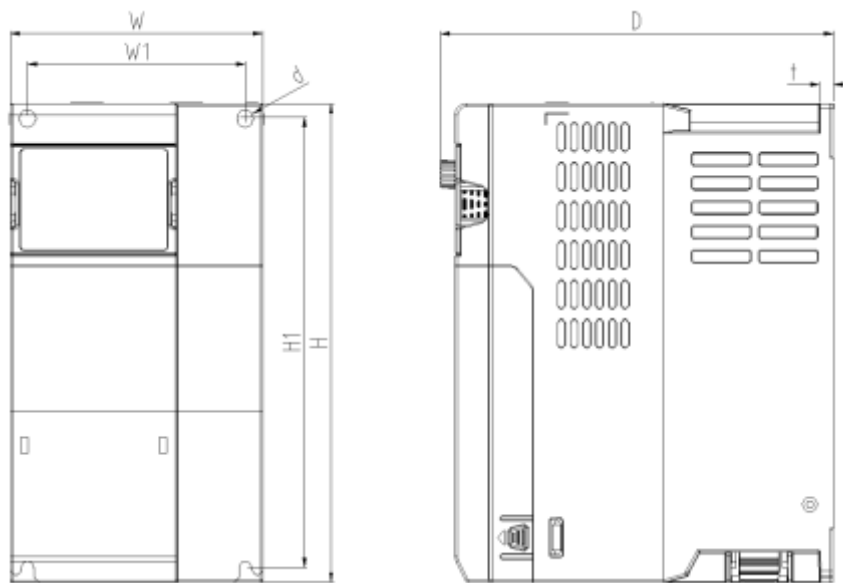
變頻器型號	外型尺寸(mm)								備註
	W	H	D	W1	H1	t	d	毛重(kg)	
E710-202-HS	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	
E710-203-HS	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	
E710-205-H3S	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	
E710-403-H3S	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	
E710-405-H3S	87	157	164	73	145	5	M4	1.9	

(d) 220V : 202~205HP/440V : 403~405HP (NEMA1)



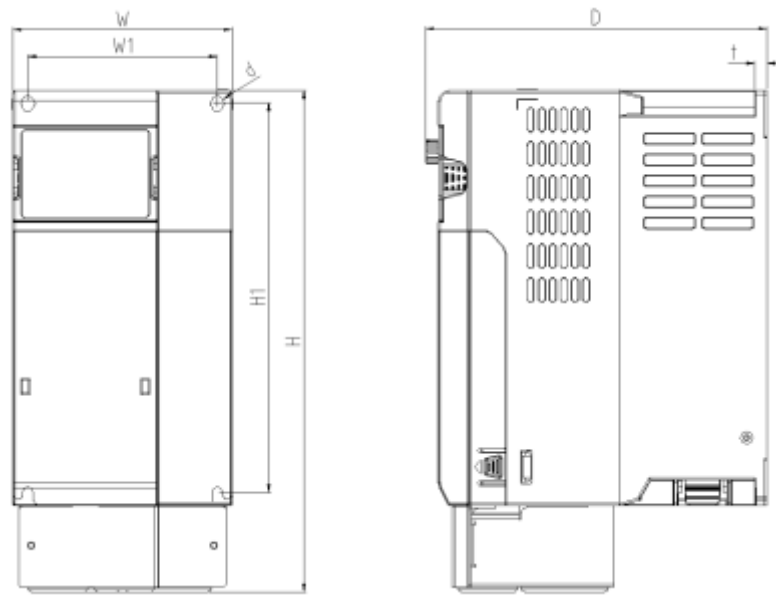
變頻器型號	外型尺寸(mm)								備註
	W	H	D	W1	H1	t	d	毛重(kg)	
E710-202-HS	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	
E710-203-HS	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	
E710-205-H3S	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	
E710-403-H3E	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	
E710-405-H3S	87	220	164	73	145	5	M4	2.0	

(e) 220V : 208HP/440V : 408-410HP (IP00)



變頻器型號	外型尺寸(mm)								備註
	W	H	D	W1	H1	t	d	毛重(kg)	
E710-208-H3S	109	207	169	94	194.5	6	M4	2.3	
E710-408-H3S	109	207	169	94	194.5	6	M4	2.3	
E710-410-H3S	109	207	169	94	194.5	6	M4	2.3	

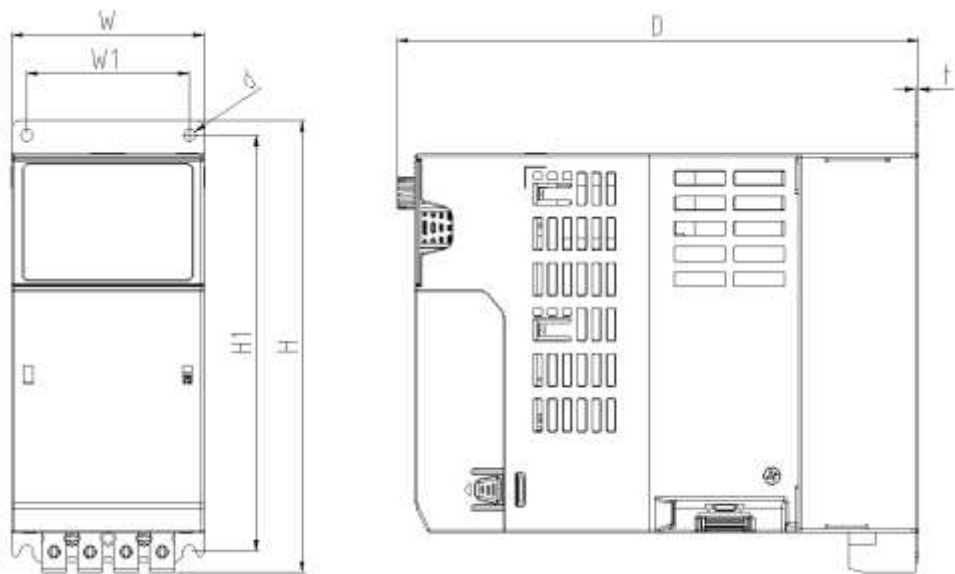
(f) 220V : 208HP/440V : 408-410HP (NEMA1)



變頻器型號	外型尺寸(mm)								備註
	W	H	D	W1	H1	t	d	毛重(kg)	
E710-208-H3S	109	250	169	94	194.5	6	M4	2.3	
E710-408-H3S	109	250	169	94	194.5	6	M4	2.3	
E710-410-H3S	109	250	169	94	194.5	6	M4	2.3	

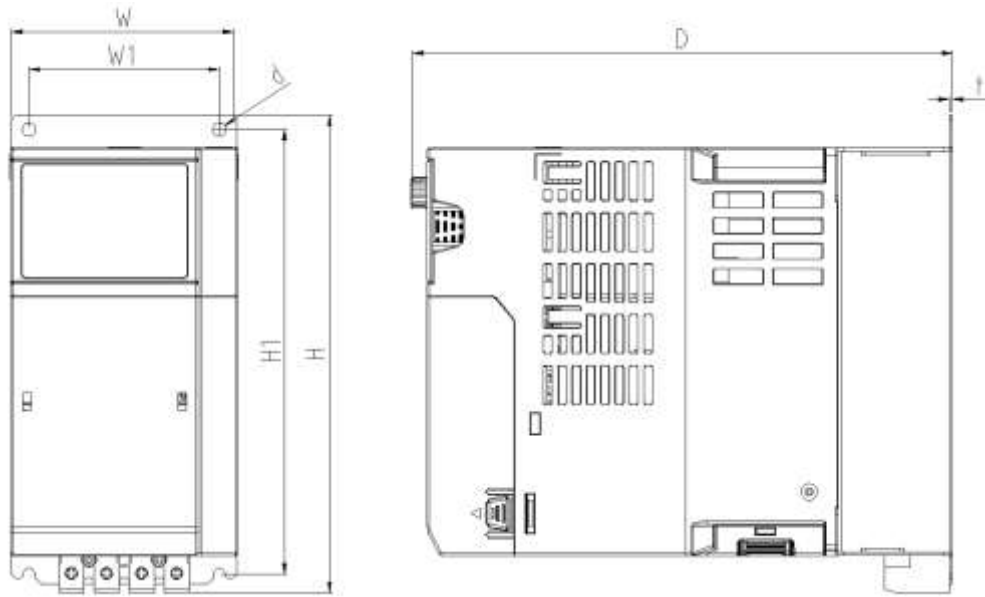
2.6.2 內建濾波器型（440V 1~10HP）

(a) 440V：401~402HP



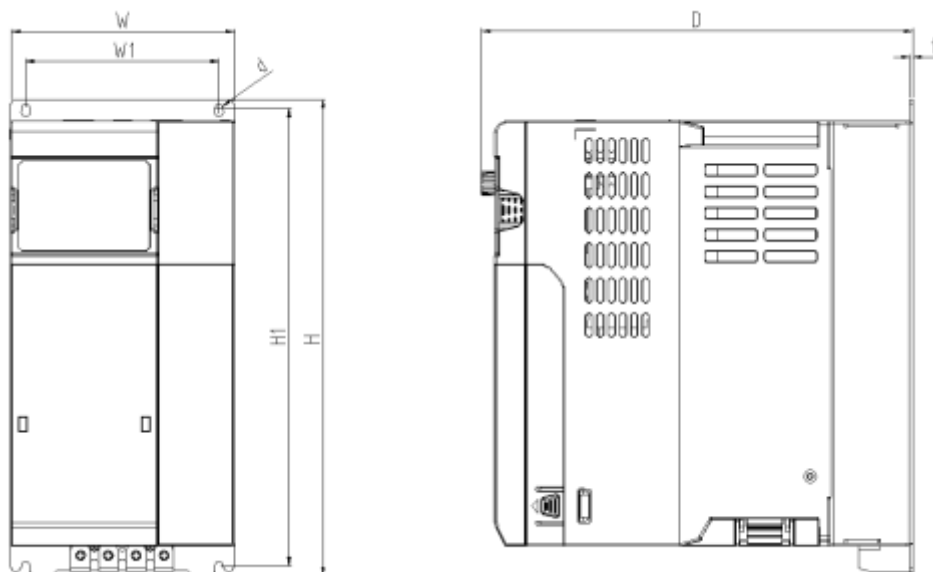
變頻器型號	外型尺寸(mm)								備註
	W	H	D	W1	H1	t	d	毛重(kg)	
E710-401-H3EF	72	169.5	195.5	60	156	1.2	M4		重量待定
E710-402-H3EF	72	169.5	195.5	60	156	1.2	M4		

(b) 440V : 403-405HP



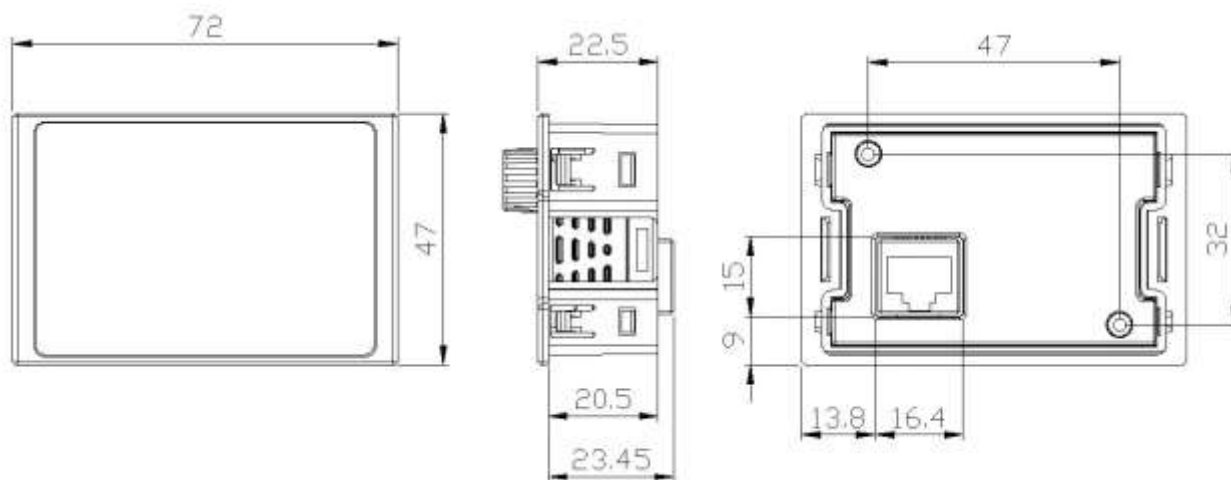
變頻器型號	外型尺寸(mm)								備註
	W	H	D	W1	H1	t	d	毛重(kg)	
E710-403-H3SF	87	184	207	73	171	1.2	M4		重量待定
E710-405-H3SF	87	184	207	73	171	1.2	M4		

(c) 440V : 408-410HP



變頻器型號	外型尺寸(mm)								備註
	W	H	D	W1	H1	t	d	毛重(kg)	
E710-408-H3SF	109	232	210	94	222.5	1.2	M4		重量待定
E710-410-H3SF	109	232	210	94	222.5	1.2	M4		

2.6.3 KeyPad 外形尺寸圖



安裝位置

產品需安裝於易操作之環境並避免暴露於下列環境：

- 避免直接日曬
- 防止雨水滴淋或潮濕環境
- 防止油霧、鹽分侵蝕
- 防止腐蝕性液體、瓦斯
- 防止粉塵、棉絮及金屬細屑侵入
- 防止電磁干擾(熔接機、動力機器)
- 遠離放射性物質及可燃物
- 防止震動(沖床)，若無法避免請加裝防震墊片以減少震動

第 3 章 軟體索引

3.1 參數一覽表

參數群組	名 稱
群組 00	基本功能群組
群組 01	V/F 控制功能群組
群組 02	IM 馬達參數群組
群組 03	外部端子數位輸入輸出功能群組
群組 04	外部端子類比輸入輸出功能群組
群組 05	多段速功能群組
群組 06	自動運轉功能群組
群組 07	運轉停止功能群組
群組 08	保護功能群組
群組 09	通訊功能群組
群組 10	PID 功能群組
群組 11	輔助功能群組
群組 12	監視功能群組
群組 13	維護功能群組
群組 14	PLC 設定群組
群組 15	PLC 監控群組
群組 16	LCD 機能群組
群組 17	自動調校功能群組
群組 18	滑差補償功能群組
群組 19	擺頻功能群組
群組 20	速度控制功能群組
群組 21	轉矩及位置控制功能群組
群組 22	PM 馬達群組

參數屬性		
*1	運轉中可修改的參數	
*2	保留	
*3	在做出廠設定時，此參數的值(用戶設定的值)不會恢復為出廠預設值	
*4	參數唯讀不可修改	
*5	需搭配選配卡時，參數才會顯示	
*6	僅使用 LED 數位操作器時顯示	
*7	僅使用 LCD 數位操作器時顯示	
*8	其設定值將依 13-08 之設定而變更	
*9	保留	
*10	加裝 I/O 擴充卡後始開放之參數 (I/O 卡在开发中)	

群組 00 基本功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
00-00	馬達控制模式	0: V/F	0	*3
		1: 保留		
		2: SLV		
		3: 保留		
		4: 保留		
		5: PMSLV		
00-01	馬達轉向	0:正轉	0	*1
		1:反轉		
00-02	主運轉命令來源選擇	0:按鍵面板	0	
		1:外控		
		2:通訊控制		
		3:PLC		
		4:RTC 計時器(開發中)		
00-03	副運轉命令來源選擇	0:按鍵面板	0 (註 4)	
		1:外控		
		2:通訊控制		
		3:PLC		
		4:RTC 計時器(開發中)		
00-04	語言選擇	0:英文	0	*7
		1:簡體中文		
		2:繁體中文		
		3:土耳其文		
00-05	主頻率命令來源選擇	0:按鍵面板	1	
		1:外控(類比 AI1)		
		2:端子 UP/DOWN		
		3:通訊控制		
		4:脈波輸入		
		5:保留		
		6:RTC(開發中)		
		7:AI2 輔助頻率		
		8:面板 VR		
00-06	副頻率命令來源選擇	0:按鍵面板	0 (註 4)	
		1:面板 VR		
		2:外控(類比 AI1)		
		3:通訊控制		
		4:端子 UP/DOWN		
		5:脈波輸入		
		6:保留		
		7: RTC(開發中)		
		8: AI2 輔助頻率		
00-07	頻率源組合模式選擇	0:主頻率源	0	
		1:主頻率源+副頻率源		

群組 00 基本功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
00-08	通訊頻率命令	0.00~599.00	0.00	
00-09	頻率命令記憶模式	0:不記憶斷電前通訊頻率命令(00-08)	0	
		1:記憶斷電前通訊頻率命令(00-08)		
00-10	最小頻率檢測動作	0: 低於最小頻率會跳警告	0	註 1
		1: 低於最小頻率以最小頻率運轉		
		2: 无 stp0 警告, 輸出頻率命令		
		3: 无 stp0 警告, 低於最小頻率輸出 0		
00-11	PID 頻率下限選擇	0: PID 休眠限制頻率下限	0	
		1: PID 休眠限制 0Hz		
00-12	頻率上限	0.1~109.0	100.0	
00-13	頻率下限	0.0~109.0	0.0	
00-14	加速時間 1	0.1~6000.0	*	*1
00-15	減速時間 1	0.1~6000.0	*	*1
00-16	加速時間 2	0.1~6000.0	*	*1
00-17	減速時間 2	0.1~6000.0	*	*1
00-18	寸動頻率****	0.00~599.00	6.00	*1
00-19	寸動加速時間	0.1~0600.0	*	*1
00-20	寸動減速時間	0.1~0600.0	*	*1
00-21	加速時間 3	0.1~6000.0	*	*1
00-22	減速時間 3	0.1~6000.0	*	*1
00-23	加速時間 4	0.1~6000.0	*	*1
00-24	減速時間 4	0.1~6000.0	*	*1
00-25	加減速切換頻率	0.0~599.0	0.0	
00-26	緊急停止時間	0.1~6000.0	5.0	
00-27	保留			
00-28	主頻率命令特性選擇	0: 正特性 (0~10V/4~20mA 對應 0~100%)	0	
		1: 負特性 (0~10V/4~20mA 對應 100~0%)		
00-29	零速工作選擇	0: 依頻率指令運轉	0	

群組 00 基本功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
		1: 停止		
		2: 依最低頻率運轉		
		3: 零速運轉		
00-30~ 00-31	保留			
00-32	應用調整**	0:通用	0	
		1:保留		
		2:傳送帶專用參數		
		3:排氣風機專用參數		
		4:保留		
		5:空氣壓縮機專用參數		
		6:捲揚機(昇降用)專用參數**		
		7:起重機(平移用)專用參數**		
		8:手搖輪專用參數(註4)		
		9:合濟鋸床機專用參數		
		10:沖床機專用參數		
00-33	變更參數 (僅 LCD 可使用)	0:無效	0	*7
		1:有效		
00-34~ 00-40	保留			
00-41	使用者參數 0	選擇 13-06 = 1·啟動 使用者參數 設定範圍：00-01 ~22-31，但 00-41 ~ 00-56 及群組 17 除 外 (僅 LCD 可使用)	00-41	*7
00-42	使用者參數 1		00-42	*7
00-43	使用者參數 2		00-43	*7
00-44	使用者參數 3		00-44	*7
00-45	使用者參數 4		00-45	*7
00-46	使用者參數 5		00-46	*7
00-47	使用者參數 6		00-47	*7
00-48	使用者參數 7		00-48	*7
00-49	使用者參數 8		00-49	*7
00-50	使用者參數 9		00-50	*7
00-51	使用者參數 10		00-51	*7
00-52	使用者參數 11		00-52	*7
00-53	使用者參數 12		00-53	*7
00-54	使用者參數 13		00-54	*7
00-55	使用者參數 14		00-55	*7
00-56	使用者參數 15		00-56	*7

群組 00 基本功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
00-57	SV 高速模式	0:SV 高速模式 1	0	
		1:SV 高速模式 2		

*: 參考使用說明書內附件一(加減速時間初始值)

**：設定參數 00-32 應用調整前，請先進行 13-

08 初始化設定。

警告:如果設定參數 00-32(應用調整)，則輸入輸出端子設定功能將根據設定值自動發生變化，在試運轉前，請先確保變頻器的輸入輸出信號和外部順序控制。如果疏於確認，可能會導致人身事故。

****馬達最大輸出頻率超過 300Hz 時，頻率解析度為 0.1Hz

群組 01 V/F 控制功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
01-00	V/F 曲線選擇	0~FF	F	*3
01-01		保留		
01-02	馬達 1 最大輸出頻率	4.8~599.0	50.0/ 60.0	*8
01-03	馬達 1 最大輸出電壓	200V: 0.1~255.0	-	*8
		400V: 0.2~510.0	-	
01-04	馬達 1 中間輸出頻率 2	0.0~599.0	0.0	
01-05	馬達 1 中間輸出電壓 2	200V: 0.0~255.0	0.0	*8
		400V: 0.0~510.0		
01-06	馬達 1 中間輸出頻率 1	0.0~599.0	3.0	
01-07	馬達 1 中間輸出電壓 1	200V: 0.0~255.0	*	*8
		400V: 0.0~510.0		
01-08	馬達 1 最小輸出頻率	0.0~599.0	VF:1.3/1.5	
			VF+P G:-	
			SLV:0	

群組 01 V/F 控制功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
			.5/0.6 SV:- PMSV: - PMSL V:0.8 SLV2: 1.3/1.5	
01-09	馬達 1 最小輸出電壓	200V: 0.0~255.0 400V: 0.0~510.0	- -	*8
01-10	轉矩補償增益	0.0~2.0	0.5	*1
01-11	轉矩補償模式選擇	0: 轉矩補償模式 0 1: 轉矩補償模式 1	0	
01-12	馬達 1 基底頻率	4.8~599.0	50.0/ 60.0	*8
01-13	馬達 1 基底輸出電壓	200V: 0.0~255.0 400V: 0.0~510.0	- -	*8
01-14	輸入電壓設定	200V: 155.0~255.0 400V: 310.0~510.0	- -	*8
01-15	轉矩補償時間	0~10000	200	
01-16	馬達 2 最大輸出頻率	4.8~599.0	50.0/ 60.0	*8
01-17	馬達 2 最大輸出電壓	200V: 0.1~255.0 400V: 0.2~510.0	- -	*8
01-18	馬達 2 中間輸出頻率 2	0.0~599.0	0.0	
01-19	馬達 2 中間輸出電壓 2	200V: 0.0~255.0 400V: 0.0~510.0	0.0	
01-20	馬達 2 中間輸出頻率 1	0.0~599.0	-	
01-21	馬達 2 中間輸出電壓 1	200V: 0.0~255.0 400V: 0.0~510.0	KVA	
01-22	馬達 2 最小輸出頻率	0.0~599.0	-	
01-23	馬達 2 最小輸出電壓	200V: 0.0~255.0 400V: 0.0~510.0	KVA	
01-24	馬達 2 基底頻率	4.8~599.0	50.0/ 60.0	*8
01-25	馬達 2 基底輸出電壓	200V: 0.0~255.0 400V: 0.0~510.0	- -	*8
01-26	馬達 2 V/F 曲線選擇	0~FF	F	*3

KVA：該參數會隨著不同變頻器的容量大小而不

同。

群組 02 IM 馬達參數群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
02-00	馬達 1 無載電流	0.01~600.00	-	
02-01	馬達 1 額定電流	V/F、V/F+PG 模式為 10%~200%變頻器額定電流 SLV、SV 模式為 25%~200%變頻器額定電流	-	
02-02	保留			
02-03	馬達 1 額定轉速	0~60000	-	
02-04	馬達 1 額定電壓	200V: 50.0~240.0 400V: 100.0~480.0	- -	*8
02-05	馬達 1 額定功率	0.01~600.00	-	
02-06	馬達 1 額定頻率	4.8~599.0	50.0/ 60.0	*8
02-07	馬達 1 極數	2~16(偶數)	4	
02-08	保留			
02-09	馬達 1 激磁電流	15%~70%馬達額定電流	-	
02-10	馬達 1 鐵心飽和係數 1	1~100	-	
02-11	馬達 1 鐵心飽和係數 2	1~100	-	
02-12	馬達 1 鐵心飽和係數 3	80~300	-	
02-13	馬達 1 鐵心損失	0.0~15.0	-	
02-14	保留			
02-15	馬達 1 線間電阻	0.001~60.000	-	
02-16	馬達 1 轉子電阻	0.001~60.000	-	
02-17	馬達 1 漏感	0.01~200.00	-	
02-18	馬達 1 互感	0.1~6553.4	-	
02-19	馬達 1 無載電壓	200V: 50~240 400V: 100~480	- -	
02-20	馬達 2 無載電流	0.01~600.00	-	
02-21	馬達 2 額定電流	25%~200%變頻器額定電流	-	
02-22	馬達 2 額定轉速	0~60000	-	
02-23	馬達 2 額定電壓	200V: 50.0~240.0 400V: 100.0~480.0	- -	*8
02-24	馬達 2 額定功率	0.01~600.00	-	

群組 02 IM 馬達參數群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
02-25	馬達 2 額定頻率	4.8~599.0	50.0/ 60.0	*8
02-26	馬達 2 極數	2~16(偶數)	4	
02-27~ 02-31	保留			
02-32	馬達 2 線間電阻	0.001~60.000	-	
02-33	馬達 1 漏感比例	0.1~15.0	-	
02-34	馬達 1 滑差頻率	0.10~20.00	-	
02-35~ 02-36	保留			
02-37	馬達機械損	0.0~10.0	4.0	

群組 03 外部端子數位輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
03-00	多功能端子 S1 功能設定	0: 二線式正轉/停止	0	
		1: 二線式反轉/停止		
		2: 多段速/位置設定 指令 1		
		3: 多段速/位置設定 指令 2		
		4: 多段速/位置設定 指令 3		
		5: 多段速/位置設定 指令 4		
		6: 寸動正轉指令		
03-01	多功能端子 S2 功能設定	7: 寸動反轉指令	1	
		8: UP 增頻率指令		
		9: DOWN 減頻率指令		
		10: 加減速時間選擇 1		
		11: 加減速禁止		
		12: 主副運轉切換功能		
		13: 主副頻率切換功能		
03-02	多功能端子 S3 功能設定	14: 緊急停止(減速 到零停止)	2	
		15: 遮斷停止(自由 運轉停止)		
		16: PID 功能禁止		

群組 03 外部端子數位輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		17: 故障復歸 (RESET)		
		18: 保留		
		19: 速度搜尋 1(從最 大頻率)		
		20: 手動省能源功能		
03-03	多功能端子 S4 功能設定	21: PID 積分復歸	3	
		22: 保留		
		23: 保留		
		24: PLC 輸入		
		25: 外部故障		
		26: 三線式正轉/反 轉		
		27: 本體/遠端選擇		
03-04	多功能端子 S5 功能設定	28: 遠端模式選擇	4	
		29: 寸動頻率選擇		
		30: 加減速時間選擇 2		
		31: 變頻器過熱預警		
		32: 同步指令		
		33: 直流剎車		
		34: 速度搜尋 2(從頻 率指令)		
		35: 計時功能輸入		
03-05	多功能端子 S6 功能設定	36: PID 軟啟動無效	17	
		37: 擺頻運轉		
		38: 擺頻上偏移		
		39: 擺頻下偏移		
		40: 馬達 1/馬達 2 切 換		
		41: PID 休眠		
		42: PG 無效		
03-06	多功能端子 S7 功能設定 (Frame1 无 S7)	43: PG 積分復歸	兩線 式:29 三線 式:26	
		44: 速度/轉矩模式 切換		
		45: 負轉矩指令		
		46: 零速伺服		
		47: 火災模式(強制 運轉模式)		
		48: KEB 加速		
		49: 允許參數寫入		

群組 03 外部端子數位輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		50: 送電後直接運轉保護(USP)		
03-07	保留	51: 多段速與多點定位命令切換	15	
		52: 位置命令致能		
		53: 二線式自保 (停止指令)		
		54: 保留		
		55: RTC 時間致能		註 8
		56: RTC 偏移致能		註 8
		57: 保留		
		58: 安全機能		
		59~61: 保留		
		62: EPS 輸入		
		63~64: 保留		
		65: 短路煞車指令		註 1
		66: PID 功能禁止 2		註 4
		67: 手搖輪模式切換		註 4
		68: 外部故障 2		註 4
		69: 外部過載		註 4
03-08	(S1~S7) DI 掃描時間	0: 掃描時間 4ms 1: 掃描時間 8ms	1	
03-09	多功能端子 S1-S4 類型選擇	xxx0b:S1 A 接點 xxx1b:S1 B 接點	0000b	
		xx0xb:S2 A 接點 xx1xb:S2 B 接點		
		x0xxb:S3 A 接點 x1xxb:S3 B 接點		
		0xxxb:S4 A 接點 1xxxb:S4 B 接點		
		xxx0b:S5 A 接點 xxx1b:S5 B 接點		
		xx0xb:S6 A 接點 xx1xb:S6 B 接點		
03-10	多功能端子 S5-S7 類型選擇	x0xxb:S7 A 接點 x1xxb:S7 B 接點	0000b	
03-11	繼電器(R1A-R1C)輸出	0: 運轉期間	1 (註 4)	
		1: 故障指示		
		2: 頻率到達		
		3: 任意頻率到達(03-13±03-14)		

群組 03 外部端子數位輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		4: 頻率檢出 1 (輸出頻率≥ (03-13+03-14))		
		5: 頻率檢出 2 (輸出頻率≤ (03-13+03-14))		
		6: 自動再啟動		
		7~8: 保留		
		9: 遮斷停止		
		10~11: 保留		
		12: 過轉矩檢出		
		13: 電流到達		
		14: 機械煞車控制(03-17~18)		
		15~17: 保留		
		18: PLC 狀態*		
		19: PLC 控制*		
03-12 (註)	光耦輸出(DO1-DOG)	20: 零速	0 (註 4)	
		21: 變頻器待命		
		22: 低電壓檢出		
		23: 運轉指令來源		
		24: 頻率指令來源		
		25: 低轉矩檢出		
		26: 頻率斷線		
		27: 計時功能輸出		
		28: 擺頻向上偏移狀態		
		29: 擺頻動作中		
		30: 選擇馬達 2		
		31: 零速伺服狀態(位置模式)		
		32: 通訊控制		
		33: RTC 計時器 1		註 8
		34: RTC 計時器 2		註 8
		35: RTC 計時器 3		註 8
		36: RTC 計時器 4		註 8
		37: PID 回授斷線偵測輸出		
		38: 煞車釋放		
		39: 頻率檢出 1(天車專用)		

群組 03 外部端子數位輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		40: 頻率輸出中		
		41: 位置到達(位置模式)		
		42~44: 保留		
		45: PID 休眠		
		46~49: 保留		
		50: 頻率檢出 3 (輸出頻率 $\geq$ (03-44+03-45))		
		51: 頻率檢出 4 (輸出頻率 $\leq$ (03-44+03-45))		
		52: 頻率檢出 5 (輸出頻率 $\geq$ (03-46+03-47))		
		53: 頻率檢出 6 (輸出頻率 $\leq$ (03-46+03-47))		
		54: 短路煞車中		註 1
		55~56: 保留		
		57: 低電流檢出		註 2
		58: 頻率減速偵測		註 4
		59: 過溫度檢出		註 4
		60: 壽命警告期間		
03-13	頻率檢測準位	0.0~599.0	0.0	
03-14	頻率檢測寬度	0.1~25.5	2.0	
03-15	電流到達準位	0.1~999.9	0.1	
03-16	電流到達檢測延遲時間	0.1~10.0	0.1	
03-17	*機械煞車釋放準位設定	0.00~599.00	0.00	
03-18	*機械煞車動作準位設定	0.00~599.00	0.00	
03-19	繼繼電器及 DO1 類型選擇	xxx0b: R1 A 接點	0000 b	
		xxx1b: R1 B 接點		
		xx0xb: 光耦 1 A 接點		
		xx1xb: 光耦 1 B 接點		
03-20	保留			
03-21	保留			
03-22~03-26	保留			
03-27	UP/DOWN 頻率保持選擇	0: 停止時保持 UP/DOWN 頻率	0	

群組 03 外部端子數位輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		1: 停止時清除 UP/DOWN 頻率		
		2: 停止時允許頻率 UP/DOWN		
		3: 加速時更新頻率。		
03-28	光耦輸出(DO1-DOG) (Frame1 无 DO2)	範圍和定義和 03-11, 03-12 相同 (03-28 設定為 8 是脈波輸出功能)	0	
03-29	光耦輸出類型選擇 (DO2-DOG)	xx0xb: 光耦 2 A 接點 xx1xb: 光耦 2 B 接點	0000 b	
03-30	脈波輸入選擇	0: 一般脈波輸入	0	
		1: PWM 方式		
03-31	脈波輸入刻度	依 03-30 設定調整 03-30 設定 0: 50~32000Hz 03-30 設定 1: 10~1000Hz	1000	*1
03-32	脈波輸入增益	0.0~1000.0	100	*1
03-33	脈波輸入偏壓	-100.0~100.0	0.0	*1
03-34	脈波輸入濾波時間	0.00~2.00	0.1	*1
03-35	脈波輸出功能設定	1: 頻率指令	2	*1
		2: 輸出頻率		
		3: 軟啟動後的輸出頻率		
		4: 馬達速度		
		5: PID 回授		
		6: PID 輸入		
		7: PG 輸出(需搭配 PG 卡)		
03-36	脈波輸出刻度	1~32000	1000	*1
03-37	計時器 ON 延遲 (DI/DO)	0.0~6000.0	0.0	
03-38	計時器 OFF 延遲 (DI/DO)	0.0~6000.0	0.0	
03-39	保留			
03-40	Up/Down 頻率幅寬設定	0.00~5.00	0.00	

群組 03 外部端子數位輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
03-41	轉矩檢測準位	0~150	10	
03-42	煞車動作延遲時間	0.00~65.00	0.00	
03-43	UP/DOWN 加/減速選擇	0:加減速時間 1 1:加減速時間 2	0	
03-44	頻率檢測準位 2	0.0~599.0	0.0	
03-45	頻率檢測寬度 2	0.1~25.5	2.0	
03-46	頻率檢測準位 3	0.0~599.0	0.0	
03-47	頻率檢測寬度 3	0.1~25.5	2.0	
03-48	低電流檢出準位	0.0~999.9	0.1	註 2
03-49	低電流檢出延遲時間	0.00~655.34(註 4)	0.01	註 2
03-50	頻率檢測準位 4	0.0~599.0	0.0	註 3
03-51	頻率檢測準位 5	0.0~599.0	0.0	註 3
03-52	頻率檢測準位 6	0.0~599.0	0.0	註 3
03-53	電流到達準位 2	0.0~999.9	0	註 4
03-54	計數器 ON 延遲	0~12	0	
03-55	計數 OFF 延遲	0~12	0	

* : 馬達最大輸出頻率超過 300Hz 時，頻率解

析度為 0.1Hz

群組 04 外部端子類比輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
04-00	AI 輸入信號種類 (Frame1 无 AI2)	0: AI1: 0~10V AI2: 0~10V	1	
		1: AI1: 0~10V AI2: 4~20mA		
		2: 保留		
		3: 保留		
		4: AI1: 4~20mA AI2: 0~10V		*9
		5: AI1: 4~20mA AI2: 4~20mA		*9
04-01	AI1 信號掃描濾波時間	0.00~2.00	0.03	
04-02	AI1 增益值	0.0~1000.0	100.0	*1

群組 04 外部端子類比輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
04-03	AI1 偏壓值	-100.0~100.0	0	*1
04-04	AI 負特性	0: 無效 1: 有效	0	註 4
04-05	AI2 功能設定 (Frame1 无 AI2)	0: 輔助頻率 1: 頻率增益 2: 頻率偏壓 3: 電壓偏壓 4: 加減速縮短係數 5: 直流制車電流 6: 過轉矩偵測準位 7: 運轉中失速準位 8: 頻率下限 9: 跳躍頻率 4 10: 加到 AI1 11: 正轉矩限制 12: 負轉矩限制 13: 回昇轉矩限制 14: 正/負轉矩限制 15: 轉矩命令/轉矩限制 16: 轉矩命令/轉矩補償 17: PTC 過熱保護	10	
04-06	AI2 信號掃描濾波時間	0.00~2.00	0.03	
04-07	AI2 增益值	0.0~1000.0	100.0	*1
04-08	AI2 偏壓值	-100.0~100.0	0	*1
04-09	保留			
04-10	保留			
04-11	AO1 功能設定	0: 輸出頻率 1: 頻率指令 2: 輸出電壓 3: 直流電壓 4: 輸出電流 5: 輸出功率 6: 馬達速度 7: 輸出功因 8: AI1 輸入 9: AI2 輸入	0	

群組 04 外部端子類比輸入輸出功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
		10: 轉矩命令		
		11: q 軸電流 (Frame2 以上保留)		
		12: d 軸電流 (Frame2 以上保留)		
		13: 速度偏差		
		14: 保留		
		15: ASR 輸出		
		16: 保留		
		17: q 軸電壓 (Frame2 以上保留)		
		18: d 軸電壓 (Frame2 以上保留)		
		19~20: 保留		
		21: PID 輸入		
		22: PID 輸出		
		23: PID 目標值		
		24: PID 回授值		
		25: 軟啟動器的輸出頻率		
		26: PG 回授		
		27: 保留		
		28: 通訊控制		
04-12	AO1 增益值	0.0~1000.0	100.0	*1
04-13	AO1 偏壓值	-100.0~100.0	0	*1
04-14 04-15	保留			
04-16	AO2 功能設定	範圍和定義和 04-11 相同	3	
04-17	AO2 增益值	0.0~1000.0	100.0	*1
04-18	AO2 偏壓值	-100.0~100.0	0	*1
04-19	AO 輸出信號種類	0: AO1 0~10V AO2 0~10V	0	
		1: AO1 0~10V AO2 4~20mA		*9
		2: AO1 4~20mA AO2 0~10V		
		3: AO1 4~20mA AO2 4~20mA		*9
04-20	AO 信號掃描濾波時間	0.00~0.50	0.00	*1
04-21	保留			
04-22	保留			
04-23	保留			

群組 05 多段速功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
05-00	多段速加減速模式選擇	0: 段速加減速時間 由加減速時間 1~4 設定	0	
		1: 段速加減速時間 獨立設定		
05-01	*第 0 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-02	*第 1 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-03	*第 2 段速頻率設定	0.00~599.00	10.00	*1
05-04	*第 3 段速頻率設定	0.00~599.00	20.00	*1
05-05	*第 4 段速頻率設定	0.00~599.00	30.00	*1
05-06	*第 5 段速頻率設定	0.00~599.00	40.00	*1
05-07	*第 6 段速頻率設定	0.00~599.00	50.00	*1
05-08	*第 7 段速頻率設定	0.00~599.00	50.00	*1
05-09	*第 8 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-10	*第 9 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-11	*第 10 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-12	*第 11 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-13	*第 12 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-14	*第 13 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-15	*第 14 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-16	*第 15 段速頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
05-17	多段速 0 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-18	多段速 0 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	

群組 05 多段速功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
05-19	多段速 1 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-20	多段速 1 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-21	多段速 2 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-22	多段速 2 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-23	多段速 3 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-24	多段速 3 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-25	多段速 4 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-26	多段速 4 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-27	多段速 5 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-28	多段速 5 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-29	多段速 6 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-30	多段速 6 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-31	多段速 7 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-32	多段速 7 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-33	多段速 8 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-34	多段速 8 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-35	多段速 9 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-36	多段速 9 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-37	多段速 10 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-38	多段速 10 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-39	多段速 11 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	

群組 05 多段速功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
	間設定			
05-40	多段速 11 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-41	多段速 12 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-42	多段速 12 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-43	多段速 13 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-44	多段速 13 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-45	多段速 14 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-46	多段速 14 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-47	多段速 15 加速時間設定	0.1~6000.0	10.0	
05-48	多段速 15 減速時間設定	0.1~6000.0	10.0	

* 馬達最大輸出頻率超過 300Hz 時，頻率解析度為 0.1Hz

群組 06 自動運轉功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
06-00	自動運轉模式選擇	0: 無效	0	
		1: 執行單一週期運轉模式，停止後會由停止前的速度繼續運轉		
		2: 連續週期運轉模式，停止後會由停止前的速度繼續運轉		
		3: 單一週期結束後，以最後一段運轉速度繼續運轉，停止後會由停止前的速度繼續運轉		
		4: 執行單一週期運轉模式，停止後會從第零段速起		

群組 06 自動運轉功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
		開始運轉		
		5: 連續週期運轉模式，停止後會從第零段速起開始運轉		
		6: 單一週期結束後，以最後一段運轉速度繼續運轉，停止後會從第零段速起開始運轉		
06-01	*第 1 段運轉頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
06-02	*第 2 段運轉頻率設定	0.00~599.00	10.00	*1
06-03	*第 3 段運轉頻率設定	0.00~599.00	20.00	*1
06-04	*第 4 段運轉頻率設定	0.00~599.00	30.00	*1
06-05	*第 5 段運轉頻率設定	0.00~599.00	40.00	*1
06-06	*第 6 段運轉頻率設定	0.00~599.00	50.00	*1
06-07	*第 7 段運轉頻率設定	0.00~599.00	50.00	*1
06-08	*第 8 段運轉頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
06-09	*第 9 段運轉頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
06-10	*第 10 段運轉頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
06-11	*第 11 段運轉頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
06-12	*第 12 段運轉頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
06-13	*第 13 段運轉頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
06-14	*第 14 段運轉頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
06-15	*第 15 段運轉頻率設定	0.00~599.00	5.00	*1
06-16	第 0 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1

群組 06 自動運轉功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
06-17	第 1 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-18	第 2 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-19	第 3 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-20	第 4 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-21	第 5 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-22	第 6 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-23	第 7 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-24	第 8 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-25	第 9 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-26	第 10 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-27	第 11 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-28	第 12 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-29	第 13 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-30	第 14 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-31	第 15 段運轉時間設定	0.0~6000.0	0.0	*1
06-32	第 0 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-33	第 1 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-34	第 2 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-35	第 3 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-36	第 4 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	

群組 06 自動運轉功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
06-37	第 5 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-38	第 6 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-39	第 7 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-40	第 8 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-41	第 9 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-42	第 10 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-43	第 11 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-44	第 12 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-45	第 13 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-46	第 14 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	
06-47	第 15 段運轉方向選擇	0: 停止 1: 正轉 2: 反轉	0	

* 馬達最大輸出頻率超過 300Hz 時，頻率解析

度為 0.1Hz

群組 07 運轉停止功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
07-00	瞬停再啟動選擇	0: 瞬停再啟動無效 1: 瞬停再啟動有效	0	
07-01	自動復歸再啟動時間	0~7200	0	
07-02	自動復歸再啟動次數	0~10	0	
07-03	保留			
07-04	開機後直接啟動	0: 外部運轉命令有效時，送電後直接啟動 1: 外部運轉命令有效時，送電後不可	1	

群組 07 運轉停止功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		直接啟動		
07-05	開機直接啟動延時	1.0~300.0	3.5	
07-06	煞車開始頻率	0.0~10.0	0.5	
07-07	直流煞車電流準位	0~100	50	
07-08	停止時直流制動時間	0.00~100.00	0.50	
07-09	停止模式選擇	0: 減速停止 1: 自由運轉停止 2: 全領域直流煞車停止 3: 有計時器的自由運轉停止	0	
07-10 ~ 07-12	保留			
07-13	低壓檢測準位	200V 機種: 150~300 400V 機種: 250~600	190 380	
07-14	預激磁時間	0.00~10.00	2.00	
07-15	預激磁準位	50~200	100	
07-16	啟動時直流制動時間	0.00~100.00	0.00	
07-17	保留			
07-18	最小遮斷時間	0.1~5.0	-	
07-19	轉向尋找電流	0~100	50	
07-20	速度尋找電流	0~100	20	
07-21	速度尋找積分時間	0.1~10.0	2.0	
07-22	速度尋找延遲時間	0.0~20.0	0.2	
07-23	電壓回復時間	0.1~5.0	2.0	
07-24	保留			
07-25	低壓檢測時間	0.00~1.00	0.02	
07-26	SLV 自由運轉停止後啟動方式選擇	0: 速度尋找啟動 1: 正常啟動	0	
07-27	SLV 故障後啟動方式選擇	0: 速度尋找啟動 1: 正常啟動	0	
07-28	遮斷後啟動方式	0: 速度尋找啟動	0	

群組 07 運轉停止功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
	選擇	1: 正常啟動		
07-29	直流煞車動作時運轉指令選擇	0: 過程中不允許啟動 1: 過程中允許啟動	0	
07-30	低壓準位選擇	0: 無效 1: 有效	0	
07-31	*低壓運轉頻率	0.00~599.00	10.00	
07-32	速度搜尋模式選擇	0: 無效 1: Mode1: 開機後執行一次速度搜尋 2: Mode2: 每次執行速度搜尋	0	
07-33	速度搜尋開始頻率選擇	0: 馬達最大輸出頻率 1: 頻率指令	0	
07-34	啟動時短路煞車時間	0.00~100.00	0.00	註 1
07-35	停止時短路煞車時間	0.00~100.00	0.50	註 1
07-36	短路煞車電流限制	0.0~200.0	100.0	註 1
07-37 ~ 07-41	保留			
07-42	電壓限制增益	0.0~50.0	0	註 2
07-43	PM 速度搜尋短路煞車時間	0.00~100.00	0.00	註 3
07-44	PM 速度搜尋直流煞車時間	0.00~100.00	0.00	註 3
07-45	STP2 機能選擇	0: 致能 STP2 1: 取消 STP2	0	註 4
07-46	直流注入電流限制	0~150	100	註 5
07-47	PM 速度切換頻率模式	0: 無效 1: 模式 1 2: 模式 2	0	註 8

註：07-13 低壓檢測準位 440V 機種需將 07-30 低壓準位選擇設定為有效，下限才調整至 250V。

此應用於電梯機能搭配 EPS 系統(Emergency power supply 緊急電源供給)使用。

*：馬達最大輸出頻率超過 300Hz 時，頻率解析度為 0.1Hz

群組 08 保護功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
08-00	失速防止功能	xxx0b: 加速時失速防止有效 xxx1b: 加速時失速防止無效 xx0xb: 減速時失速防止有效 xx1xb: 減速時失速防止無效 x0xxb: 運轉中失速防止有效 x1xxb: 運轉中失速防止無效 0xxxb: 運轉中失速防止依據第一段減速時間 1xxxb: 運轉中失速防止依據第二段減速時間	0000b	
08-01	加速失速防止準位	20~200	150	
08-02	減速失速防止準位	200V: 330V~410V 400V: 660V~820V	385V 770V	
08-03	運轉中失速防止準位	30~200	160	
08-04	保留			
08-05	馬達過載(OL1)保護選擇	xxx0b: 馬達過載無效 xxx1b: 馬達過載有效 xx0xb: 馬達過載冷啟動 xx1xb: 馬達過載熱啟動 x0xxb: 標準馬達 x1xxb: 變頻馬達 0xxxb: 保留 1xxxb: 保留	0001b	
08-06	過載(OL1)保護動作啟動方式	0: 過載保護後停止輸出 1: 過載保護後繼續運轉	0	
08-07	馬達過載(OL1)保	0: 馬達過載(OL1)保	0	註 2

群組 08 保護功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
	護準位	護 0		
		1:馬達過載(OL1)保護 1		
		2:馬達過載(OL1)保護 2		
08-08	自動穩壓功能 (AVR)	0: 有效	0	
		1: 無效		
08-09	輸入欠相保護選擇	0: 無效	0	
		1: 有效		
08-10	輸出欠相保護選擇	0: 無效	0	
		1: 有效		
08-11~08-12	保留			
08-13	過轉矩檢測選擇	0: 過轉矩偵測無效	0	
		1: 到達設定頻率後開始偵測		
		2: 運轉中即偵測		
08-14	過轉矩動作選擇	0: 檢出後減速停止	0	
		1: 檢出後顯示警告，繼續運轉		
		2: 檢出後自由運轉停止		
08-15	過轉矩檢測準位	0~300	150	
08-16	過轉矩檢測時間	0.0~10.0	0.1	
08-17	低轉矩檢測選擇	0: 低轉矩偵測無效	0	
		1: 到達設定頻率後開始偵測		
		2: 運轉中即偵測		
08-18	低轉矩動作選擇	0: 檢出後減速停止	0	
		1: 檢出後顯示警告，繼續運轉		
		2: 檢出後自由運轉停止		
08-19	低轉矩檢測準位	0~300	30	
08-20	低轉矩檢測時間	0.0~10.0	0.1	
08-21	加速失速防止限制	1~100	50	
08-22	運轉失速檢測時間	2~100	100	
08-23	接地故障(GF)選擇	0: 無效	0	
		1: 有效		

群組 08 保護功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
08-24	外部故障工作選擇	0: 減速停止	0	
		1: 自由運轉停止		
		2: 繼續運轉		
08-25	外部故障檢測選擇	0: 送電後即偵測	0	
		1: 運轉中才即偵測		
08-26~ 08-29	保留			
08-30	安全機能選擇	0: 減速停止	0	
		1: 自由運轉停止		
08-31~ 08-34	保留			
08-35	馬達過熱故障選擇	0: 無效	0	
		1: 減速停止		
		2: 自由運轉停止		
		3: 持續運轉		
08-36	PTC 輸入濾波時間常數	0.00 ~ 5.00	2.00	
08-37	風扇控制機能	0:運轉時啟動	0	
		1:永遠啟動		
		2:高溫時啟動 (註)		
08-38	風扇關閉延遲時間	0~600	60	
08-39	馬達過熱保護延遲時間	0~300	60	
08-40	馬達 2 加速失速防止準位	20~200	150	
08-41	馬達 2 加速失速防止限制	1~100	50	
08-42	PTC 保護準位	0~10.0V	0.7	
08-43	PTC 復歸準位	0~10.0V	0.3	
08-44	PTC 警告準位	0~10.0V	0.5	
08-45	保留			
08-46	過溫保護準位	0~254	0	
08-47	過溫復歸準位	0~254	0	
08-48	火災模式選擇	0:無效	0	
		1:有效		
08-49	火災模式數位輸入類型	0:斷電復歸	0	
		1:端子移除復歸		
08-50	火災模式數位端子狀態	XXX0B:S6 A 接點 XXX1B:S6 B 接點	0000b	
08-51	火災模式馬達轉	0:火災模式運轉	0	

群組 08 保護功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
	速選擇	1:PID 頻率命令 2:AI2 頻率命令		
08-52	火災模式馬達轉速	0~100.00	100.00	
08-53	火災模式 PID 偵測準位	0~100	0	
08-54	火災模式 PID 斷線延遲	0~10.0	1.0	
08-55	火災模式 PID 斷線動作選擇	0:當前速度 1:火災模式速度 (08-52) 2:馬達 1 最大頻率 (01-02)	1	
08-56	火災模式 AI2 式偵測準位	0.0~100.0	80.0	
08-57	火災模式 AI2 模式斷線延遲	0.0~10.0	1.0	
08-58	火災模式 AI2 模式斷線動作選擇	0:當前速度 1:火災模式速度 (08-52) 2:馬達 1 最大頻率 (01-02)	1	
08-59	火災模式馬達方向	0: 正轉 1: 反轉	0	
08-60	火災模式密碼	0~65534	0	
08-61	電容維護設定	0: 無效 1: 有效	0	
08-64	keypad 選擇	0: E710 1: T310 2: A510S	0	
08-65	冷却风扇维护设定	0~9999	0	
08-66	IGBT 维护设定	0~150	0	

註：200V 50HP 以上與 400V 100HP 以上

機種無高溫時啟動風扇控制選項

群組 09 通訊功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
09-00	變頻器通訊站別	1~31	1	*3
09-01	通訊模式選擇	0: MODBUS	0	*3
09-02	波特率設定 (bps)	0:1200 1:2400 2:4800 3:9600 4:19200	4	*3

群組 09 通訊功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		5:38400		
09-03	停止位元選擇	0: 1 停止位元 1: 2 停止位元	0	*3
09-04	奇偶位元選擇	0: 無奇偶位 1: 偶位元選擇 2: 奇位元選擇	0	*3
09-05	通訊資料位元選擇	0: 8 位元資料 1: 7 位元資料	0	*3
09-06	通訊異常檢測時間	0.0~25.5	0.0	*3
09-07	故障停止選擇	0: 通訊故障後依減速時間 1 減速停止 1: 通訊故障後自由運轉停止 2: 通訊故障後依減速時間 2 減速停止 3: 通訊故障後繼續運轉	3	*3
09-08	通訊容錯次數	1~20	1	*3
09-09	等待時間	5~65	5	*3
09-10	保留			
09-11	藍牙通訊選擇	0: 無效 1: 有效	0	
09-12	藍牙密碼	0~65534	0	*7

*3：09 群組不受 13-08 初始化影響

群組 10 PID 功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
10-00	PID 目標值來源設定	1:AI1 給定 2:AI2 給定 3:脈波給定 4:10-02 給定 5:保留 6:頻率指令(00-05)	1	
10-01	PID 回授值來源設定	1:AI1 給定 2:AI2 給定	2	

群組 10 PID 功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
		3:脈波給定		
10-02	PID 目標值	0.00~100.00	0.00	*1
10-03	PID 控制模式	xxx0b: PID 無效	0000b	
		xxx1b: PID 有效		
		xx0xb: PID 正特性		
		xx1xb: PID 負特性		
		x0xxb: PID 誤差值		
		D 控制		
		x1xxb: PID 回授值		
		D 控制		
		0xxxb: PID 輸出		
		1xxxb: PID 輸出+ 頻率命令		
10-04	回授增益	0.01~10.00	1.00	*1
10-05	比例增益(P)	0.00~10.00	1.00	*1
10-06	積分時間(I)	0.00~100.00	1.00	*1
10-07	微分時間(D)	0.00~10.00	0.00	*1
10-08	AI1 頻率限制	0.00~599.00	0	註 2
10-09	PID 偏壓	-100.0~100.0	0	*1
10-10	PID 輸出延遲時間	0.00~10.00	0.00	*1
10-11	PID 回授斷線檢測	0: 無效	0	
		1: 警告		
		2: 故障		
10-12	PID 回授斷線檢測準位	0~100	0	
10-13	PID 回授斷線檢測時間	0.0~10.0	1.0	
10-14	PID 積分限制	0.0~100.0	100.0	*1
10-15	PID 變化模式	0~2	0	註 2
10-16	PID 變化刻度	0~100	100	*1 註 2
10-17	*PID 休眠起始頻率	0.00~599.00	0.00	
10-18	PID 休眠延遲時間	0.0~255.5	0.0	
10-19	*PID 喚醒起始頻率	0.00~599.00	0.00	
10-20	PID 喚醒延遲時間	0.0~255.5	0.0	
10-21	保留			
10-22				

群組 10 PID 功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
10-23	PID 輸出限制	0.00~100.0	100.0	*1
10-24	PID 輸出增益	0.0~25.0	1.0	
10-25	PID 反向輸出選擇	0: 不允許反向輸出	0	
		1: 允許反向輸出		
10-26	PID 目標加/減速時間	0.0~25.5	0.0	
10-27	PID 回授顯示偏壓	0~9999	0	
10-28	保留			
10-29	PID 休眠選擇	0: 無效	1	
		1: 有效		
		2: 由 DI 設定		
10-30	PID 目標上限	0.0 ~ 100.0	100.0	
10-31	PID 目標下限	0.0 ~ 100.0	0.0	
10-32	保留			
10-33	PID 回授最大值	1 ~ 10000	999	
10-34	PID 小數寬度	0 ~ 4	1	
10-35	PID 單位	0 : %	0	*7
		1 : FPM		
		2 : CFM		
		3 : SPI		
		4 : GPH		
		5 : GPM		
		6 : IN		
		7 : FT		
		8 : /s		
		9 : /m		
		10 : /h		
		11 : °F		
		12 : inW		
		13 : HP		
		14 : m/s		
		15 : MPM		
		16 : CMM		
		17 : W		
		18 : KW		
		19 : m		
		20 : °C		
		21 : RPM		
		22 : Bar		

群組 10 PID 功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
		23 : Pa		
		24 : KPa		
10-36	PID2 比例增益(P)	0.00~10.00	3.00	*1 註 2
10-37	PID2 積分時間(I)	0.00~100.00	0.50	*1 註 2
10-38	PID2 微分時間(D)	0.00~10.00	0.00	*1 註 2
10-39	*PID 斷線輸出頻 率設定	00.00~599.00	30.00	
10-40	PID 強制休眠頻 率運轉選擇	0:無效	0	
		1:有效		
10-41	PID 模式切換	0:一般 PID	0	註 2
		1:D 型 PID		
10-42 ~ 10-46	保留			
10-47	比例增益 3(P)	0.00~10.00	1.00	註 4
10-48	積分時間 3(I)	0.00~100.00	1.00	註 4
10-49	微分時間 3(D)	0.00~10.00	0.00	註 4

* : 馬達最大輸出頻率超過 300Hz 時, 頻率解析度為 0.1Hz

群組 11 輔助功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
11-00	馬達方向鎖定指令	0: 允許正反轉	0	
		1: 只允許正轉		
		2: 只允許反轉		
11-01	載波頻率	2~16: 2~16KHz	*	*1
11-02	軟調變選擇	0: 無效	0	
		1: 軟調變 1		
		2: 軟調變 2		
11-03	自動降載波選擇	0: 無效	0	
		1: 有效		
11-04	加速開始 S 曲線時間設定	0.00~2.50	0.20	
11-05	加速結束 S 曲線時間設定	0.00~2.50	0.20	
11-06	減速開始 S 曲線時間	0.00~2.50	0.20	

群組 11 輔助功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
	間設定			
11-07	減速結束 S 曲線時間設定	0.00~2.50	0.20	
11-08	跳躍頻率 1	0.0~599.0	0.0	
11-09	跳躍頻率 2	0.0~599.0	0.0	
11-10	跳躍頻率 3	0.0~599.0	0.0	
11-11	跳躍頻率寬度	0.0~25.5	1.0	
11-12	手動省能增益	0~100	80	
11-13	自動退回時間	0~120	60	*1
11-14~ 11-17	保留			
11-18	手動省能頻率	0.0~599.0	0.00	
11-19	自動省能功能	0:自動省能無效	0	
		1:自動省能有效		
11-20	自動省能濾波時間	0~200	140	
11-21	省能調整電壓上限	0~100	100	
11-22	省能調整時間	0~5000	20	*1
11-23	省能偵測準位	0~100	10	
11-24	自動省能係數	0.00~655.34(註 4)	-	
11-25	保留			
11-26	載波隨輸出頻率調整上限(%)	10~100	80	
11-27	載波隨輸出頻率調整下限(%)	2~100	20	
11-28	過壓防止 2 頻率增益	1~200	100	
11-29	自動降輸出頻率選擇	0: 無效	0	
		1: 有效		
11-30	可變載波頻率最大限制	2~16	-	
11-31	可變載波頻率最小限制	1~16	-	
11-32	可變載波頻率增益	00~99	00	
11-33	DC 電壓濾波上升量	0.1~10.0	0.1	*1
11-34	DC 電壓濾波下降量	0.1~10.0	5.0	*1
11-35	DC 電壓濾波死域準位	0.0~99.0	10.0	*1
11-36	過壓防止頻率增益	0.000~1.000	0.050	*1
11-37	**過壓防止頻率限	*0.00~599.00	5.00	

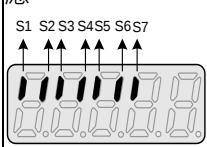
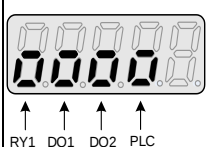
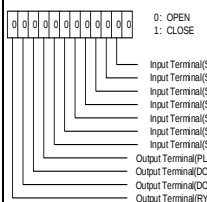
群組 11 輔助功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
	制			
11-38	過壓防止減速開始電壓	200V: 200~400V	300	
		400V: 400~800V	700	
11-39	過壓防止減速停止電壓	200V: 300~400V	350	
		400V: 600~800V	750	
11-40	過壓防止選擇	0:無效	0	
		1:過壓防止模式 1		
		2:過壓防止模式 2		
		3:過壓防止模式 3		
		4:過壓防止模式 4		
11-41	參考頻率消失檢測選擇	0: 參考頻率消失時，減速停止	0	
		1: 參考頻率消失時，依 11-42 的設定運轉		
11-42	參考頻率消失時的頻率命令	0.0~100.0	80.0	
11-43	啟動時鎖定頻率	0.0~599.0	0.0	
11-44	啟動時頻率鎖定時間	0.0~10.0	0.0	
11-45	停止時鎖定頻率	0.0~599.0	0.0	
11-46	停止時頻率鎖定時間	0.0~10.0	0.0	
11-47	KEB 減速時間	0.0~25.5	0.0	*1
11-48	KEB 檢測準位	200V: 190~210	200	
		400V: 380~420	400	
11-49	零伺服增益	0.01~5.00	1.00	
11-50	零伺服計數	0~4096	12	
11-51	零速煞車選擇	0: 零速直流煞車無效	0	
		1: 零速直流煞車有效		
11-52	下垂(Droop)控制準位	0.0~100.0%	0.0	*1
11-53	下垂(Droop)控制延遲	0.01~2.00	0.2	*1
11-54	累計能量初始化	0: 不清除累計能量	0	*1
		1: 清除累計能量		
11-55	STOP 鍵選擇	0: 運轉指令不由操作器提供時，停止鍵無效	1	
		1: 運轉指令不由操		

群組 11 輔助功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		作器提供時， 停止鍵有效		
11-56	UP/DOWN 選擇	0: 操作器 UP/DOWN 效，修改頻率 後需按 ENTER 才有效	0	
		1: 操作器 UP/DOWN 有 效，修改頻率 後立刻有效		
11-57	保留			
11-58	記錄參考頻率	0: 無效	0	*1
		1: 有效		
11-59	防止振盪增益	0.00~2.50	*	
11-60	防止振盪上限	1~100	*	
11-61	防止振盪時間參數	0~100	0	
11-62	防止振盪選擇	0:模式 1	2	
		1:模式 2		
		2:模式 3		
11-63	強磁選擇	0: 無效	1	
		1: 有效		
11-64	加速速率調整增益	0.1~10.0	1.0	
11-65	目標主迴路電壓	200V: 200V~400V	370	
		400V: 400V~800V	740	
11-66	調變模式切換起始 頻率	6.00~60.00	20	註 2
11-67	軟調變 2 偵測範圍	0~12000	0	註 2
11-68	軟調變 2 偵測起始 頻率	6.00~60.00	20	註 2
11-69	防止振盪增益	0.00~200.00	2.00	註 1
11-70	防止振盪上限	0.01~100.00	5.00	註 1
11-71	防止振盪時間常數	0~30000	100	註 1
11-72	防止振盪增益切換 頻率 1	0.01~300.00	2.00	註 1
11-73	防止振盪增益切換 頻率 2	0.01~300.00	7.00	註 1
11-76	下垂(Droop)頻率準 位 1	0.00~599.00	0.00	註 4
11-77	下垂(Droop)頻率準 位 2	0.00~599.00	0.00	註 4
11-78	下垂(Droop)轉矩偏 移量	0.00~100.00	0.00	註 4

群組 11 輔助功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
11-79	面板按鍵選擇	0: 正反轉控制 1: 本體遠端控制	0	
11-80	本體/遠端選擇模式	0: 模式 1 允許直接切換 1: 模式 2 運轉中禁止切換 2: 模式 3 切換後停止運轉	0	
11-81	OVP4 準位(%)	1.00~2.00	1.10	
11-82	OVP4 增益	0~256	64	

*: 請參考使用說明書內之附件一

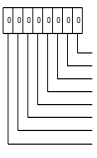
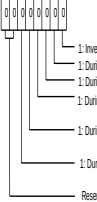
註: 11-01 運轉中修改載波頻率範圍為 2~16KHz

群組 12 監視功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		速度(XXXXX) 2: 以小數點 1 位元顯示線速度 (XXXX.X) 3: 以小數點 2 位元顯示線速度 (XXX.XX) 4: 以小數點 3 位元顯示線速度 (XX.XXX)		
12-05	顯示數位輸入輸出端子狀態 (LED/LCD)	LED 顯示如下 無任何輸入輸出時  有輸入輸出時之對應  顯示數位輸入輸出端子狀態 (LED/LCD)  LCD 顯示如下 	-	
12-06~12-10	保留			
12-11	目前故障時之輸出電流	顯示目前故障時的輸出電流	-	
12-12	目前故障時之輸出電壓	顯示目前故障時的輸出電壓	-	
12-13	目前故障時之輸出頻率	顯示目前故障時的輸出頻率	-	
12-14	目前故障時之直流電壓	顯示目前故障時的直流電壓	-	
12-15	目前故障時之頻率命令	顯示目前故障時的頻率命令	-	

群組 12 監視功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
12-00	顯示畫面選擇 (LED)	00000~77777 由最左位數起，依序為按 DSP 鍵後會顯示的畫面 0:不顯示 1:輸出電流 2:輸出電壓 3:DC bus 電壓 4:heatsink 溫度* 5:PID 回授 6:AI1 值 7:AI2 值	00321 (註 4)	*1 *6
12-01	PID 反饋顯示模式 (LED)	0:以整數顯示反饋值(xxx) 1:以小數點 1 位顯示反饋值(xx.x) 2:以小數點 2 位顯示反饋值(x.xx)	0	*6
12-02	PID 反饋顯示單位設定 (LED)	0:xxxxx (無單位) 1:xxxPb(壓力) 2:xxxFL(流量)	0	*6
12-03	線速度顯示(LED)	0~60000	1500/1800	*6
12-04	線速度顯示模式 (LED)	0: 顯示變頻器輸出頻率 1: 以整數顯示線	0	*6

群組 12 監視功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
12-16	頻率命令	LED 進入此參數時，只允許監控頻率命令	-	
12-17	輸出頻率	顯示目前的輸出頻率	-	
12-18	輸出電流	顯示目前的輸出電流	-	
12-19	輸出電壓	顯示目前的輸出電壓	-	
12-20	直流電壓(Vdc)	顯示目前的直流電壓	-	
12-21	輸出功率 (kw)	顯示目前的輸出功率	-	
12-22	馬達速度 (rpm)	顯示目前的馬達速度 VF/SLV 模式時 馬達速度 = 輸出頻率 $\times \frac{120}{\text{馬達極數}}$ PG/SV/PMSV 模式時，依回授頻率估算馬達速度 (馬達速度(rpm)最大上限為 65535)	-	
12-23	輸出功率因數 (Pfo)	顯示目前的輸出功因	-	
12-24	控制模式	顯示控制模式 0 : VF 1 : PG 2 : SLV 3 : SV 4 : PSV 5 : PMSLV 6 : SLV2	-	
12-25	AI1 輸入	顯示目前的 AI1 輸入(-10V 對應 -100%, 10V 對應 100%,)	-	
12-26	AI2 輸入	顯示目前的 AI2 輸入(0V 或 4mA 對應 0%, 10V 或 20mA 對應 100%)	-	
12-27	馬達轉矩	顯示目前的轉矩命令(100% 對應馬達	-	

群組 12 監視功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		轉矩)		
12-28	馬達轉矩電流 (Iq)	顯示目前的 q 軸電流	-	
12-29	馬達激磁電流 (Id)	顯示目前的 d 軸電流	-	
12-30	ASR 偏差量	顯示速度控制器的偏差量 (速度命令 – 回授速度) (100% 對應 01-02 設定的最大頻率)	-	
12-31	保留			
12-32	ASR 輸出	顯示速度控制器的輸出值 (100% 對應 01-02 設定的最大頻率)	-	
12-33	PG 反饋	顯示速度控制器的速度回授值 (100% 對應 01-02 設定的最大頻率)	-	
12-34	PG 脈波數	顯示速度控制器的脈波數	-	註 4
12-35	零伺服脈波數	顯示 SV 位置模式時，零速伺服的位置誤差脈波數 (一圈的脈波數是 20-27 設定值的四倍)	-	
12-36	PID 控制輸入	顯示 PID 控制器的誤差輸入 (PID 目標值 – PID 回授) (100% 對應 01-02 或 01-16 設定的最大頻率)	-	
12-37	PID 輸出	顯示 PID 控制器的輸出 (100% 對應 01-02 或 01-16 設定的最大頻率)	-	
12-38	PID 設定	顯示 PID 控制器的目標值 (100% 對應 01-02 或 01-16 設定的最大頻率)	-	

群組 12 監視功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
12-39	PID 回授	顯示 PID 控制器的回授值 (100% 對應 01-02 或 01-16 設定的最大頻率)	-	
12-40	保留			
12-41	變頻器溫度顯示	顯示散熱片或 IGBT 的溫度**	*	
12-42	RS-485 錯誤碼		-	
12-43	變頻器狀態		-	
12-44	脈波輸入頻率	顯示脈波輸入的頻率值	-	
12-45	最近故障訊息	顯示目前故障的訊息	-	
12-46	前一次故障訊息	顯示前一次故障的訊息	-	
12-47	前二次故障訊息	顯示前二次故障的訊息	-	
12-48	前三次故障訊息	顯示前三次故障的訊息	-	
12-49	前四次故障訊息	顯示前四次故障的訊息	-	
12-50	目前故障時之 DI/DO 狀態	顯示目前故障的 DI/DO 狀態，說明如同 12-05	-	
12-51	目前故障時之變頻器狀態	顯示目前故障時的變頻器狀態，說明如同 12-43	-	
12-52	目前故障時之跳脫時間 1	顯示目前故障時的運轉時間，12-53 為其天數，12-52 為其不滿一天的小時數	-	
12-53	目前故障時之跳脫時間 2	顯示目前故障時的運轉時間，12-53 為其天數，12-52 為其不滿一天的小時數	-	
12-54	前一次故障頻率命令	顯示上一次故障時的頻率命令	-	

群組 12 監視功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
12-55	前一次故障輸出頻率	顯示上一次故障時的輸出頻率	-	
12-56	前一次故障輸出電流	顯示上一次故障時的輸出電流	-	
12-57	前一次故障輸出電壓	顯示上一次故障時的輸出電壓	-	
12-58	前一次故障直流電壓	顯示上一次故障時的直流電壓	-	
12-59	前一次故障 DI/DO 狀態	顯示上一次故障的 DI/DO 狀態，說明如同 12-05	-	
12-60	前一次故障變頻器狀態	顯示上一次故障時的變頻器狀態，說明如同 12-43	-	
12-61	上一次故障時之跳脫時間 1	顯示上一次故障時的運轉時間，12-62 為其天數，12-61 為其不滿一天的小時數	-	
12-62	上一次故障時之跳脫時間 2	顯示上一次故障時的運轉時間，12-62 為其天數，12-61 為其不滿一天的小時數	-	
12-63	最近警告訊息	顯示目前的警告訊息	-	
12-64	前一次警告訊息	顯示前一次的警告訊息	-	
12-65	馬達起始角度	0~360	-	
12-66	編碼器角度	0~360	-	
12-67	累計能量(KWhr)	0.0 ~ 999.9		
12-68	累計能量(MWhr)	0 ~ 60000		
12-69	保留			
12-70	保留			
12-71	保留			
12-72	RTC 日期	12.01.01 ~ 99.12.31	-	註 8
12-73	RTC 時間	00:00 ~ 23:59	00:00	註 8
12-76	實際無載電壓	0.0~600.0	-	
12-77	保留			
12-78	Z 相偏差值	-9999~9999	-	
12-79	脈波輸入百分比	0.0~100.0	-	
12-80	AI1 頻率命令	0.0~599.0	0	註 2
12-81	保留			
12-82	馬達負載	0~200.0	-	註 4
12-85	保留			

群組 12 監視功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
12-86	警報時錯誤狀態	0~65534		
12-87	電容壽命檢測百分比	0.0~200.0	0	

*: 請參考使用說明書內之附件一

群組 13 維護功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
13-00	變頻器馬力數	----	-	*4
13-01	軟體版本	0.00-9.99	-	*4
13-02	累計工作時間清除功能	0: 不清除累計工作時間 1: 清除累計工作時間	0	*1
13-03	累計工作時間 1	0~23	-	*4
13-04	累計工作時間 2	0~65534 (註 4)	-	*4
13-05	累計工作時間選擇	0: 通電時累積時間 1: 運轉時累積時間	0	*1
13-06	參數鎖定	0: 13-06 及主頁面頻率 05-01 之外的所有參數不可寫 1: 使用者定義參數 2: 所有參數可寫	2	*1
13-07	密碼功能	00000~65534	00000	註 2
13-08	恢復出廠設定	0: 不初始化 2: 2 線式初始化 (60Hz) (220/440V) 3: 3 線式初始化 (60Hz) (220/440V) 4: 2 線式初始化 (50Hz) (230/415V) 5: 3 線式初始化 (50Hz) (230/415V) 6: 2 線式初始化 (50Hz) (200/380V)	-	

群組 13 維護功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		7: 3 線式初始化 (50Hz) (200/380V)		
		8: PLC 初始化		
		9: 2 線式初始化 (60Hz) (230V/460V)		
		10: 3 線式初始化 (60Hz) (230/460V)		
		11: 2 線式初始化 (60Hz) (230/400V)		
		12: 3 線式初始化 (60Hz) (230/400V)		
		13: 2 線式初始化 (50Hz) (230/400V)		
		14: 3 線式初始化 (50Hz) (230/400V)		
		15: 2 線式初始化 (50Hz)(220/380V) (註 4)		
		16: 3 線式初始化 (50Hz)(220/380V) (註 4)		
13-09	故障履歷清除功能	0: 不清除故障履歷 1: 清除故障履歷	0	*1
13-10	保留			
13-11	保留			
13-12	選配卡 Id	0~255	0	*5
13-13	選配卡 CPLD 軟體版本	0.00~9.99	-	*5
13-14	故障儲存選擇	0: 自動復歸再啟動的故障訊息不儲存於故障履歷 1: 自動復歸再啟動的故障訊息儲存於故障履歷	1	
13-15~13-20	保留			
13-21	前一次故障訊息	顯示前一次故障的訊息	-	註 1
13-22	前二次故障訊息	顯示前二次故障的	-	註 1

群組 13 維護功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
		訊息		
13-23	前三次故障訊息	顯示前三次故障的 訊息	-	註 1
13-24	前四次故障訊息	顯示前四次故障的 訊息	-	註 1
13-25	前五次故障訊息	顯示前五次故障的 訊息	-	註 1
13-26	前六次故障訊息	顯示前六次故障的 訊息	-	註 1
13-27	前七次故障訊息	顯示前七次故障的 訊息	-	註 1
13-28	前八次故障訊息	顯示前八次故障的 訊息	-	註 1
13-29	前九次故障訊息	顯示前九次故障的 訊息	-	註 1
13-30	前十次故障訊息	顯示前十次故障的 訊息	-	註 1
13-31	前十一次故障訊息	顯示前十一次故障 的訊息	-	註 1
13-32	前十二次故障訊息	顯示前十二次故障 的訊息	-	註 1
13-33	前十三次故障訊息	顯示前十三次故障 的訊息	-	註 1
13-34	前十四次故障訊息	顯示前十四次故障 的訊息	-	註 1
13-35	前十五次故障訊息	顯示前十五次故障 的訊息	-	註 1
13-36	前十六次故障訊息	顯示前十六次故障 的訊息	-	註 1
13-37	前十七次故障訊息	顯示前十七次故障 的訊息	-	註 1
13-38	前十八次故障訊息	顯示前十八次故障 的訊息	-	註 1
13-39	前十九次故障訊息	顯示前十九次故障 的訊息	-	註 1
13-40	前二十次故障訊息	顯示前二十次故障 的訊息	-	註 1
13-41	前二十一次故障 訊息	顯示前二十一次故 障的訊息	-	註 1
13-42	前二十二次故障 訊息	顯示前二十二次故 障的訊息	-	註 1

群組 13 維護功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
13-43	前二十三次故障 訊息	顯示前二十三次故 障的訊息	-	註 1
13-44	前二十四次故障 訊息	顯示前二十四次故 障的訊息	-	註 1
13-45	前二十五次故障 訊息	顯示前二十五次故 障的訊息	-	註 1
13-46	前二十六次故障 訊息	顯示前二十六次故 障的訊息	-	註 1
13-47	前二十七次故障 訊息	顯示前二十七次故 障的訊息	-	註 1
13-48	前二十八次故障 訊息	顯示前二十八次故 障的訊息	-	註 1
13-49	前二十九次故障 訊息	顯示前二十九次故 障的訊息	-	註 1
13-50	前三十次故障訊 息	顯示前三十次故障 的訊息	-	註 1
13-51	冷却风扇累积运 转时间	0~99999	0	
13-52	冷却风扇寿命检 测百分比	0~150	0	
13-53	IGBT 寿命检测百 分比	0~150	0	

註:LCD 主頻率設定頁面為 12-16，等同於

第 0 段速頻率指令 05-01。

群組 14 PLC 設定群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
14-00	T1 設定值 1	0~9999	0	註 6
14-01	T1 設定值 2 (模式 7)	0~9999	0	註 6
14-02	T2 設定值 1	0~9999	0	註 6
14-03	T2 設定值 2 (模式 7)	0~9999	0	註 6
14-04	T3 設定值 1	0~9999	0	註 6
14-05	T3 設定值 2 (模式 7)	0~9999	0	註 6

群組 14 PLC 設定群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
14-06	T4 設定值 1	0~9999	0	註 6
14-07	T4 設定值 2 (模式 7)	0~9999	0	註 6
14-08	T5 設定值 1	0~9999	0	註 6
14-09	T5 設定值 2 (模式 7)	0~9999	0	註 6
14-10	T6 設定值 1	0~9999	0	註 6
14-11	T6 設定值 2 (模式 7)	0~9999	0	註 6
14-12	T7 設定值 1	0~9999	0	註 6
14-13	T7 設定值 2 (模式 7)	0~9999	0	註 6
14-14	T8 設定值 1	0~9999	0	註 6
14-15	T8 設定值 2 (模式 7)	0~9999	0	註 6
14-16	C1 設定值	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-17	C2 設定值	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-18	C3 設定值	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-19	C4 設定值	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-20	C5 設定值	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-21	C6 設定值	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-22	C7 設定值	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-23	C8 設定值	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-24	AS1 設定值 1	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-25	AS1 設定值 2	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-26	AS1 設定值 3	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-27	AS2 設定值 1	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-28	AS2 設定值 2	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-29	AS2 設定值 3	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-30	AS3 設定值 1	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-31	AS3 設定值 2	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-32	AS3 設定值 3	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-33	AS4 設定值 1	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-34	AS4 設定值 2	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-35	AS4 設定值 3	0~65534 (註 4)	0	註 6
14-36	MD1 設定值 1	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-37	MD1 設定值 2	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-38	MD1 設定值 3	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-39	MD2 設定值 1	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-40	MD2 設定值 2	0~65534 (註 4)	1	註 6

群組 14 PLC 設定群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
14-41	MD2 設定值 3	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-42	MD3 設定值 1	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-43	MD3 設定值 2	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-44	MD3 設定值 3	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-45	MD4 設定值 1	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-46	MD4 設定值 2	0~65534 (註 4)	1	註 6
14-47	MD4 設定值 3	0~65534 (註 4)	1	註 6

群組 15 PLC 監控群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
15-00	T1 目前值 1	0~9999	0	
15-01	T1 目前值 2 (模式 7)	0~9999	0	
15-02	T2 目前值 1	0~9999	0	
15-03	T2 目前值 2 (模式 7)	0~9999	0	
15-04	T3 目前值 1	0~9999	0	
15-05	T3 目前值 2 (模式 7)	0~9999	0	
15-06	T4 目前值 1	0~9999	0	
15-07	T4 目前值 2 (模式 7)	0~9999	0	
15-08	T5 目前值 1	0~9999	0	
15-09	T5 目前值 2 (模式 7)	0~9999	0	
15-10	T6 目前值 1	0~9999	0	
15-11	T6 目前值 2 (模式 7)	0~9999	0	
15-12	T7 目前值 1	0~9999	0	
15-13	T7 目前值 2 (模式 7)	0~9999	0	
15-14	T8 目前值 1	0~9999	0	
15-15	T8 目前值 2 (模式 7)	0~9999	0	
15-16	C1 目前值	0~65534 (註 4)	0	
15-17	C2 目前值	0~65534 (註 4)	0	
15-18	C3 目前值	0~65534 (註 4)	0	
15-19	C4 目前值	0~65534 (註 4)	0	
15-20	C5 目前值	0~65534 (註 4)	0	
15-21	C6 目前值	0~65534 (註 4)	0	

群組 15 PLC 監控群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
15-22	C7 目前值	0~65534 (註 4)	0	
15-23	C8 目前值	0~65534 (註 4)	0	
15-24	AS1 計算結果	0~65534 (註 4)	0	
15-25	AS2 計算結果	0~65534 (註 4)	0	
15-26	AS3 計算結果	0~65534 (註 4)	0	
15-27	AS4 計算結果	0~65534 (註 4)	0	
15-28	MD1 計算結果	0~65534 (註 4)	0	
15-29	MD2 計算結果	0~65534 (註 4)	0	
15-30	MD3 計算結果	0~65534 (註 4)	0	
15-31	MD4 計算結果	0~65534 (註 4)	0	
15-32	TD 目前值	0~65534 (註 4)	0	

群組 16 LCD 功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
16-00	主螢幕監看	5~82 (註 4) 使用 LCD 操作器時，第一行顯示的監控項目 (初始值為頻率指令)	16	*1
16-01	子螢幕監看 1	5~82 (註 4) 使用 LCD 操作器時，第二行顯示的監控項目 (初始值為輸出頻率)	17	*1
16-02	子螢幕監看 2	5~82 (註 4) 使用 LCD 操作器時，第三行顯示的監控項目 (初始值為輸出電流)	18	*1
16-03	顯示單位選擇	0~39999 決定頻率指令顯示的方式及單位 0：頻率顯示單位為 0.01Hz 1：頻率顯示單位為 0.01% 2：頻率顯示單位為 rpm	0	

群組 16 LCD 功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		3~39：保留		
		40~9999： 使用者指定格式・ 輸入 0XXXX 表示 100%時的顯示為 XXXX		
		10001~19999： 使用者指定格式・ 輸入 1XXXX 表示 100%時的顯示為 XXX.X		
		20001~29999： 使用者指定格式・ 輸入 2XXXX 表示 100%時的顯示為 XX.XX		
		30001~39999： 使用者指定格式・ 輸入 3XXXX 表示 100%時的顯示為 X.XXX		
16-04	工程單位選擇	0：不使用工程單位	0	
		1：FPM		
		2：CFM		
		3：PSI		
		4：GPH		
		5：GPM		
		6：IN		
		7：FT		
		8：/s		
		9：/m		
		10：/h		
		11：°F		
		12：inW		
		13：HP		
		14：m/s		
		15：MPM		
		16：CMM		
		17：W		
		18：KW		
		19：m		

群組 16 LCD 功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		20 : °C		
		21 : RPM		
		22 : Bar		
		23 : Pa		
		24 : KPa		
		25 : PRS		
		26 : SPM		
16-05	LCD 背光	0~7	5	*1
16-06	保留			
16-07	複製功能選擇	0 : 不進行參數複製	0	
		1 : 讀取變頻器參數，存至操作器		
		2 : 將操作器參數寫入變頻器		
		3 : 比對變頻器和操作器參數		
16-08	允許讀取選擇	0 : 不允許讀取變頻器參數，存至操作器	0	
		1 : 允許讀取變頻器參數，存至操作器		
16-09	操作器斷線選擇	0 : LCD 操作器斷線時繼續運轉	0	*1
		1 : LCD 操作器斷線時顯示故障		
16-10	RTC 時間顯示設定	0: 隱藏	0	註 8
		1: 顯示		
16-11	RTC 日期設定	12.01.01 ~ 99.12.31	12.01.01	註 8
16-12	RTC 時間設定	00:00 ~ 23:59	00:00	註 8
16-13	RTC 計時器機能	0: 無效 1: 有效 2: 依 DI 設定	0	註 8
16-14	P1 啟始時間	00:00 ~ 23:59	08:00	註 8
16-15	P1 結束時間	00:00 ~ 23:59	18:00	註 8
16-16	P1 啟始日	1: 星期一 2: 星期二 3: 星期三	1	註 8

群組 16 LCD 功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
16-17	P1 結束日	4: 星期四 5: 星期五 6: 星期六 7: 星期日	5	註 8
16-18	P2 啟始時間	00:00 ~ 23:59	08:00	註 8
16-19	P2 結束時間	00:00 ~ 23:59	18:00	註 8
16-20	P2 啟始日	1: 星期一 2: 星期二 3: 星期三 4: 星期四 5: 星期五 6: 星期六 7: 星期日	1	註 8
16-21	P2 結束日	4: 星期四 5: 星期五 6: 星期六 7: 星期日	5	註 8
16-22	P3 啟始時間	00:00 ~ 23:59	08:00	註 8
16-23	P3 結束時間	00:00 ~ 23:59	18:00	註 8
16-24	P3 啟始日	1: 星期一 2: 星期二 3: 星期三 4: 星期四 5: 星期五 6: 星期六 7: 星期日	1	註 8
16-25	P3 結束日	4: 星期四 5: 星期五 6: 星期六 7: 星期日	5	註 8
16-26	P4 啟始時間	00:00 ~ 23:59	08:00	註 8
16-27	P4 結束時間	00:00 ~ 23:59	18:00	註 8
16-28	P4 啟始日	1: 星期一 2: 星期二 3: 星期三 4: 星期四 5: 星期五 6: 星期六 7: 星期日	1	註 8
16-29	P4 結束日	4: 星期四 5: 星期五 6: 星期六 7: 星期日	5	註 8
16-30	RTC 偏移選擇	0: 無效	0	註 8
		1: 有效		
		2: 依 DI 設定		
16-31	RTC 偏移時間設定	00:00 ~ 23:59	00:00	註 8
16-32	計時器 1 來源	0: 無, 1: P1, 2: P2, 3: P1+P2 4: P3, 5: P1+P3, 6: P2+P3, 7: P1+P2+P3, 8: P4, 9: P1+P4,	1	註 8

群組 16 LCD 功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
16-33	計時器 2 來源	10:P2+P4, 11:P1+P2+P4 12:P3+P4 13:P1+P3+P4, 14:P2+P3+P4 15:P1+P2+P3+P4, 16:Off, 17:Off+P1	2	註 8
16-34	計時器 3 來源	18:Off+P2, 19:Off+P1+P2 20:Off+P3, 21:Off+P1+P3 22:Off+P2+P3 23:Off+P1+P2+P3 24:Off+P4	4	註 8
16-35	計時器 4 來源	25:Off+P1+P4 26:Off+P2+P4 27:Off+P1+P2+P4 28:Off+P3+P4 29:Off+P1+P3+P4 30:Off+P2+P3+P4 31:Off+P1+P2+P3+P4	8	註 8
16-36	RTC 速度選擇	0: 關閉 1: 由計時器 1 選擇 2: 由計時器 2 選擇 3: 由計時器 3 選擇 4: 由計時器 4 選擇 5: 由計時器 1+2 選擇	0	註 8
16-37	RTC 運轉方向選擇	xxx0b: RTC Run1 正轉 xxx1b: RTC Run1 反轉 xx0xb: RTC Run2 正轉 xx1xb: RTC Run2 反轉 x0xxb: RTC Run3 正轉 x1xxb: RTC Run3 反轉 0xxxb: RTC Run4 正轉 1xxxb: RTC Run4 反轉	0000b	註 8

群組 17 自動調校功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
17-00	*自動調校模式選擇	0: 旋轉自動調校 1: 靜止自動調校 2: 定子電阻量測 3: 保留 4: 迴路調校 5: 旋轉自動調校整合(選項:4+2+0) 6: 靜止自動調校整合(選項:4+2+1)	VF:2 VF+PG:2 SLV:6 SV:6 SLV2:6	
17-01	馬達額定輸出功率	0.00~600.00	KVA	
17-02	馬達額定電流	0.1~1200.0	KVA	
17-03	馬達額定電壓	200V: 50.0~240.0 400V: 100.0~480.0	- -	
17-04	馬達額定頻率	4.8~599.0	50.0/ 60.0	
17-05	馬達額定速度	0~24000	KVA	
17-06	馬達極數	2~16(偶數)	4	
17-07	PG 脈波數	0~60000	1024	
17-08	馬達無載電壓	200V: 50~240 400V:100~480	-	
17-09	馬達激磁電流	0.01~600.00	-	■1
17-10	自動調校啟動	0: 無效 1: 有效	0	
17-11	自動調校錯誤履歷	0: 無誤 1: 馬達資料錯誤 2: 定子電阻調校錯誤 3: 漏感調校錯誤 4: 轉子電阻調校錯誤 5: 互感調校錯誤 6: DT 錯誤 7: 編碼器錯誤 8: 馬達加速錯誤 9: 警告	0	
17-12	馬達漏感比例	0.1~15.0	3.4	
17-13	馬達滑差頻率	0.10~20.00	1.00	
17-14	旋轉調校型式選擇	0:VF 型旋轉自動調校 1:向量型旋轉自動調校	0	

KVA:該參數會隨著不同變頻器的容量大小而不同。

*在使用馬達自動調校前，建議先選定 00-32 應用調整。

註:向量模式 17-00 出廠值為 6 靜止自動調校整合(選項:4+2+1)，若馬達無掛載可以進行旋轉調校時，建議進行 5：旋轉自動調校整合(選項:4+2+0)

▪1:17-00=1,2,6 時才會顯示可設定

群組 18 滑差補償功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
18-00	低速滑差補償增益	0.00~2.50	VF:0.00	*1
			SLV*	
18-01	高速滑差補償增益	-1.00~1.00	0.0	*1
18-02	滑差補償限制	0~250	200	
18-03	滑差補償濾波時間	0.0~10.0	1.0	
18-04	回昇滑差補償選擇	0：無效	0	
		1：有效		
18-05	FOC 延遲時間	1~1000	100	
18-06	FOC 增益	0.00~2.00	0.1	

*請參考使用說明書附件一之說明

群組 19 擺頻功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
19-00	擺頻中心頻率	5.00~100.00	20.00	*1
19-01	擺頻振幅	0.1~20.0	10.0	*1
19-02	擺頻跳動頻率	0.0~50.0	0.0	*1
19-03	擺頻跳動時間	0~50	0	*1
19-04	擺頻週期	0.0~1000.0	10.0	*1
19-05	擺頻比例	0.1~10.0	1.0	*1
19-06	擺頻上偏移振幅	0.0~20.0	0.0	*1
19-07	擺頻下偏移振幅	0.0~20.0	0.0	*1

群組 20 速度控制功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
20-00	ASR 增益 1	0.00~250.00	-	*1

群組 20 速度控制功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
20-01	ASR 積分時間 1	0.001~10.000	-	*1
20-02	ASR 增益 2	0.00~250.00	-	*1
20-03	ASR 積分時間 2	0.001~10.000	-	*1
20-04	ASR 積分時間限制	0~300	200	
20-05	ASR 正限制	0.1 ~ 10.0	5.0	
20-06	ASR 負限制	0.1 ~ 10.0	1.0	
20-07	加減速 P/PI 選擇	0：PI 速度控制只在定速時有效；加減速時只使用 P 控制	0	
		1：PI 速度控制在定速及加減速都有效		
20-08	ASR 延遲時間	0.000~0.500	0.004	
20-09	速度觀測增益 1	0.00~2.55	0.61	*1
20-10	速度觀測積分時間 1	0.01~10.00	0.05	*1
20-11	速度觀測增益 2	0.00~2.55	0.61	*1
20-12	速度觀測積分時間 2	0.01~10.00	0.06	*1
20-13	速度回授低通濾波常數 1	1~1000	4	
20-14	速度回授低通濾波常數 2	1~1000	30	
20-15	ASR 增益改變頻率 1	0.0~599.0	4.0	
20-16	ASR 增益改變頻率 2	0.0~599.0	8.0	
20-17	低速轉矩補償增益	0.00~2.50	1.00	*1
20-18	高速轉矩補償增益	-10~10	0	*1
20-19	過速(OS)選擇	0：減速停止	1	
		1：自由運轉停止		
		2：繼續運轉		
20-20	過速(OS)檢測準位	0~120	115	
20-21	過速(OS)檢測時間	0.0~2.0	0.5	
20-22	速度偏差(DEV)	0：減速停止	2	

群組 20 速度控制功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
	選擇	1：自由運轉停止 2：繼續運轉		
20-23	速度偏差(DEV) 檢測準位	0~50	10	
20-24	速度偏差(DEV) 檢測時間	0.0~10.0	0.5	
20-25	PG 斷線選擇	0：減速停止 1：自由運轉停止 2：繼續運轉	1	
20-26	PG 斷線檢測時間	0.0~10.0	2.0	
20-27	PG 脈波數	0~9999	1024	
20-28	PG 旋轉方向選擇	0：正轉為逆時針 旋轉 1：正轉為順時針 旋轉	0	
20-29	PG 脈波除頻比	001~132	1	
20-30	PG 齒輪比 1	1~1000	1	
20-31	PG 齒輪比 2	1~1000	1	
20-32	特殊編碼器選擇	0：無 1：解角器	0	
20-33	定速偵測準位	0.1~5.0	1.0	*1
20-34	降轉補償增益	0~25600	0	*1
20-35	降轉補償時間	0~30000	100	*1
20-36~ 20-42	保留			
20-43	速度倍率	1~500	20	註 5
20-44	速度命令限制	0.1~30.0	6.0	註 5

群組 21 轉矩及位置控制功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
21-00	轉矩控制選擇	0：速度控制 1：轉矩控制	0	
21-01	轉矩參考濾波時間	0~1000	0	
21-02	速度限制選擇	0：依 AI 輸入 1：依 21-03 設定 值 2：依通訊位置輸入 (2502H)	0	

群組 21 轉矩及位置控制功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
21-03	速度限制值	-120~120	0	*1
21-04	速度限制偏壓	0~120	10	*1
21-05	正轉矩限制	0~300	*	
21-06	負轉矩限制	0~300	*	
21-07	正轉回昇轉矩限制	0~300	*	
21-08	反轉回昇轉矩限制	0~300	*	
21-09	位置控制最大頻率	0.1~100.0	20.0	
21-10	第 0 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-11	第 0 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-12	第 1 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-13	第 1 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-14	第 2 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-15	第 2 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-16	第 3 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-17	第 3 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-18	第 4 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-19	第 4 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-20	第 5 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-21	第 5 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-22	第 6 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-23	第 6 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-24	第 7 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-25	第 7 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	

群組 21 轉矩及位置控制功能群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
	令			
21-26	第 8 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-27	第 8 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-28	第 9 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-29	第 9 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-30	第 10 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-31	第 10 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-32	第 11 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-33	第 11 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-34	第 12 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-35	第 12 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-36	第 13 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-37	第 13 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-38	第 14 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-39	第 14 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-40	第 15 段旋轉圈數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-41	第 15 段脈波數命令	-9999 ~ 9999	0	
21-42	位置模式選擇	0：速度低於最低頻率進入位置模式 1：Z 相鎖定機能	0	
21-43	偏移角度	0 ~ 9999	0	

*請參考使用說明書附件一之說明

群組 22 PM 馬達群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
22-00	PM 馬達額定功率	0.00~600.00	KVA	
22-01	PM 馬達額定電壓	200V: 50.0~240.0 400V: 100.0 ~ 480.0	220.0 440.0	註 7
22-02	PM 馬達額定電流	變頻器額定電流的 25%~200%	KVA	
22-03	PM 馬達極數	2~96	6	
22-04	PM 馬達額定轉速	6~60000	1500	
22-05	PM 馬達最大轉速	6~60000	1500	
22-06	PM 馬達額定頻率	4.8~599.0	75.0	
22-07	PM 類型選擇	0:SPM 1:IPM	0	註 7
22-08	PM 編碼器種類	0: 多摩川非省配線 1: 多摩川省配線 2: SUMTAK 省配線 3: 一般差動式增量型 4: 弦波型	0	
22-09	保留			
22-10	PM SLV 啟動電流	20% ~ 200% 馬達額定電流	100	
22-11	I/F 模式啟動頻率切換點	10 ~ 100 (註 7)	10	
22-12 22-13	保留 (註 4)			
22-14	PM 馬達電樞電阻	0.001 ~ 30.000	1.000	
22-15	PM 馬達 D 軸電感	0.01 ~ 300.00	10.00	
22-16	PM 馬達 Q 軸電感	0.01 ~ 300.00	10.00	
22-17	PM 無載電壓	200V: 0~250 400V: 0~500	150 300	註 7
22-18	弱磁限制	0~120	90	
22-19	保留			
22-20	磁極偏移角	0~360	0	*4
22-21	PM 馬達調校	0: 不進行 PM 馬達	0	

群組 22 PM 馬達群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠 設定	屬性
		調適		
		1: 參數自動調測 (適用 PMSLV)		
		2: 磁極對位與迴路 調 (適用 PMSV)		
		3: 旋轉自動調測		
22-22	PM 馬達調校故障履歷	0. 無錯誤	0	*4
		1. 靜止磁極對位失敗		
		2. 無 PG option card		
		3. 旋轉磁極對位被 強迫停止		
		4. 編碼器回授方向 錯誤		
		5. 迴路調整逾時		
		6. 編碼器錯誤		
		7. 其他馬達調校錯誤		
		8. 旋轉磁極對位時 電流異常		
		9. 迴路調整時，電 流異常		
		10. 保留		
		11. 定子電阻量測 逾時		
22-23 22-24	保留			
22-25	初始磁極偵測方 式選擇	0.使用停止前的角 度	1 (註 7)	
		1.方式 1		
		2.方式 2		
22-26	估測器模式 (適用 PMSLV)	0：低速開迴控制 1：低速高頻估測 控制 2：全閉迴控制	0	
22-27	方法 2 電壓命令	5~120 (註 7) (22-25=2 或 22- 26=1 有效)	50	
22-28	方法 2 除頻比例	0~8 (註 7) (22-25=2 或 22-	2	

群組 22 PM 馬達群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		26=1 有效)		
22-29	弱磁電壓命令限制	80~110 (註 7) (與 22-18 相關)	100	
22-30	SPM 速度估測增益 (註 7)	1~150	85	註 4
22-31	SPM 速度估測濾波頻率 (註 7)	1~2000	60	註 4
22-32	MTPA 選擇	0:無效 1:方式 1 2:方式 2 3:方式 3	0	註 7
22-33	MTPA 增益	0~400%	200	註 7
22-34	IPM 估測器增益	1~300.0	180	註 7
22-36	PM 馬達類型選擇	【0】:一般 PM 馬達	0	註 8
		【1】:DVEN 馬達		
22-37	PM 馬達馬力數	1.0.75KW 1800RPM	0	註 8
		4.1.5KW 1800RPM		
		7.2.2KW 1800RPM		
		10.3.7KW 1800RPM		
		13.5.5KW 1800RPM		
		16.7.5KW 1800RPM		
		19.11KW 1800RPM		
		22.15KW 1800RPM		
		25.18.5KW 1800RPM		
		28.22KW 1800RPM		
22-38	開閉環切換點頻率寬度(%)	1.0~40.0	5.0	
22-39	預先直流注入時間	0~20.00	0.10	
22-40	高頻找角時間	0.01~1.00	0.1	
22-41	PM 停止方式	0: 減速或停機低於22-11直接剎車 1: 減速或停機低	0	

群組 22 PM 馬達群組				
代碼	參數名稱	範圍	出廠設定	屬性
		於22-11回開迴路		
22-42	全閉迴路低速段校正常數 Ka	64~8192	200	
22-43	全閉迴路高速段校正常數 Kb	64~8192	500	
22-44	全閉迴路高速位置濾波常數	1~256	4	
22-45	磁鏈系數	0.001~10.000	0.700	
22-52	低速系數	3000~60000	4000	
22-53	低速速度積分濾波時間	1~256	32	
22-54	電機電壓標準	50.0~600.0	300.0	
22-55	全閉環高速速度濾波系數	1~256	32	
22-56	全閉環低速速度濾波系數	1~256	64	

第 4 章 異常診斷及排除

4.1 總則

變頻器的故障檢測和預警/自我診斷功能。當變頻器檢測到故障的故障碼顯示在數位操作器時，故障接點輸出動作，切斷變頻器輸出，使馬達自由運轉停止（在某些故障方面，停機的方法是可以選擇）。

當變頻器檢測到警告/自我診斷，數位操作器會顯示警告/自診斷代碼，但接點的故障輸出不動作。一旦發生的警告已被排除，系統會自動恢復到原來的狀態。

4.2 故障檢測功能

故障發生時，參閱表 4.1 查詢可能的原因，採取適當的措施。

再啟動時，請使用下列任一種方法：

1. 設置其中一個多功能數位輸入端子（03-00，03-07）至 17（故障復歸），使故障復歸訊號 ON。

2. 按下數位操作器的 Reset 鍵。

3. 將主電路電源先切斷後再接通。

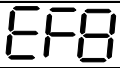
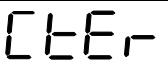
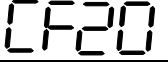
當故障發生時，故障訊息儲存在故障資訊（群組 12 參數）。

表 4.1 錯誤訊息與改正行動

LED 顯示	改正行動
OC 過電流 	.延長加速 / 減速時間 .檢查負載接線 .移除馬達並嘗試運轉變頻器
OCA 過電流 	1.設定較長的加速時間 2.更換容量相當的變頻器 3.檢修馬達 4.檢查配線 5.更換 IGBT 模組
OCC 過電流 	1.加大變頻器容量 2.電源輸入側加裝電抗器
OCD 過電流 	設定較長的減速時間
SC 短路 	.確認負載接線
GF 接地故障 	.檢查馬達接線及接線阻抗。
OV 過壓 	.延長減速時間 .檢查輸入電路和降低輸入電壓符合規範要求。 .移除功率因數校正電容。
UV 電壓過低 	.檢查輸入電路和電源電壓。 .延長加速時間。
IPL 輸入欠相 	.確認主回路電源接線是否正確。 .檢查端子螺絲是否鬆動。 .確認電源電壓採取穩定電壓的對策，或將輸入欠相檢出關閉。 .更換電路板或變頻器
OPL 輸出欠相	.檢查馬達的接線。

LED 顯示	改正行動
OPL	.檢查馬達和變頻器的容量。
OH1 散熱座過熱	.檢查變頻器環境周圍的溫度。 .檢查風扇或散熱槽之塵埃和污垢。 .檢查載波頻率之設定。
OH1	
OL1 馬達過載	.檢查 V/F 模式。 .檢查馬達額定電流。 .檢查負載大小和運轉週期時間。
OL1	
OL2 變頻器過載	.檢查 V/F 模式。 .替換至更高容量的變頻器。 .檢查負載大小和運轉週期時間。
OL2	
OT 過轉矩偵測	.檢查應用程序或操作狀態。 .檢查 08-15 及 08-16 是否為適當值。
OT	
UT 低轉矩偵測	.檢查應用程序或操作狀態。 .檢查 08-19 及 08-20 是否為適當值
ut	
run 馬達 1/馬達 2 切換	.修正順序控制，以便在停止時進行馬達切換。
run	
OS 過速度	.檢查速度參考增益和設置的 20-20，20-21 是否適當。 .調整設置的 ASR 的群組 21 參數。
OS	
PGO PG 開路	.檢查 PG 佈線。 .檢查 PG 電源。 .檢查 PG 佈線。 .檢查馬達動作機制。
PGO	
DEV 速度偏差	.檢查機械負載。 .檢查剎車機制是否啟動或減少負載。
dev	.檢查 PG 接線。 .驗證 20-23 及 20-24 參數設定是否正確。 .延長加/減速時間。

LED 顯示	改正行動
CE 通訊錯誤	檢查所有連接和驗證所有用戶端軟體架構。
CE	
FB PID 回授斷線	.檢查設立的 PID 回授方式是否正確。 .確保正確安裝及 PID 回授信號的工作正常。
Fb	
STO 安全開關	.檢查變頻器控制板上 F1 與 F2 是否短路。(標準型 H / C 適用) .檢查變頻器控制板上 SF1 與 SF2 是否與 SG 短路。(進階型 E / G 適用) .檢查數位端子(58)是否開啟。
STO	
STO2 安全開關	
STO2	
SS1 安全開關	檢查數位端子(58)是否開啟。
SS1	
EF0 外部故障 0	.檢查外部故障原因。 .復歸通訊位置 0x2501 的 bit 2
EF0	
EF1 外部故障(S1)	.檢查外部原因故障。 .復歸多功能數位輸入的外部故障
EF1	
EF2 外部故障(S2)	
EF2	
EF3 外部故障(S3)	
EF3	
EF4 外部故障(S4)	
EF4	
EF5 外部故障(S5)	
EF5	
EF6 外部故障(S6)	
EF6	
EF7 外部故障(S7)	
EF7	
EF8 外部故障(S8)	

LED 顯示	改正行動
	
CF07 馬達控制故障	執行旋轉型馬達參數檢測 (Rotational Auto-tuning)
	若無法執行旋轉型馬達參數檢測， 請執行靜止型馬達參數檢測，或增加 01-08 設定值。
CF08 馬達控制故障	請適當調整增加 22-10 及 22-23 設定
	值。 請重新進行 22-21，參數自動調整。 檢查負載是否過大，是否需要提高輸出轉矩限制。
FU 保險絲開路	檢查馬達和電纜是否為短路或絕緣損毀。 修理/替換變頻器。
	
CF00 操作器通訊異常	數位操作器之連接器拔起再插入 更換控制基板
	
CF01 操作器通訊異常 2	數位操作器之連接器拔起再插入 更換控制基板
	
CT 故障	檢查輸入電壓訊號與控制板上的電壓。
	
通訊錯誤	檢查目前通訊機制只有使用一種。
	
PF 保護錯誤	移除數位輸入端子/通訊運轉命令
	
TOL 外部過載	檢查外部原因過載。 復歸多功能數位輸入的外部過載
	

4.3 警告/自診斷檢測功能

當變頻器檢測到一個警告，數位操作機將顯示警告代碼（閃爍），故障輸出接點不動作，一旦此警告解除，系統會自動恢復原來的狀態。

當變頻器檢測到一個自診斷功能（例

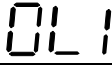
如，有一個無效的設置或矛盾的兩個參數設置），數位操作器將顯示自診斷代碼，且故障輸出接點不動作；直到參數已經設置正確前，變頻器無法執行運轉指令。

當一個警告或自我診斷錯誤發生，請參考表 4.2，以確定和糾正造成的錯誤。

表 4.2 警告/自診斷和糾正措施

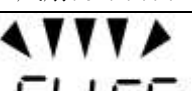
LED 顯示	改正行動
HPErr 機種別選擇錯誤	檢查變頻器容量設置（13-00）符合硬體電壓等級。
	
OV (閃爍) 過電壓	檢查輸入電源之電壓
	
UV (閃爍) 低電壓	檢查輸入電源電壓。 檢查輸入電路。 檢查主回路 MC。
	
OH1 散熱座過熱	檢查變頻器環境周圍的溫度。 檢查風扇或散熱槽之塵埃和污垢。 檢查載波頻率之設定。
	
OH2 (閃爍) 變頻器過熱警告	檢查外部條件
	
OT (閃爍) 過轉矩偵測	檢查應用或機器運轉狀態。 檢查 08-15 和 08-16 設定值。
	
UT (閃爍) 低轉矩偵測	檢查應用或機器運行狀態。 檢查 08-19 及 08-20 設定值。
	
bb1 (閃爍) 外部遮斷	移除外部遮斷的原因。

LED 顯示	改正行動
	
bb2 (閃爍) 外部遮斷	
	
bb3 (閃爍) 外部遮斷	
	
bb4 (閃爍) 外部遮斷	
	
bb5 (閃爍) 外部遮斷	
	
bb6 (閃爍) 外部遮斷	
	
bb7 (閃爍) 外部遮斷	
	
bb8 (閃爍) 外部遮斷	
	
DEV (閃爍) 速度偏差	
	.檢查機械負載。 .檢查剎車機制是否啟動或減少負載。 .檢查 PG 接線。 .驗證 20-23 及 20-24 及 20-28 參數設定是否正確。 .延長加/減速時間。

LED 顯示	改正行動
OL1 馬達過載	.檢查 V/F 模式。 .檢查馬達額定電流。 .檢查負載大小和運轉週期時間。 .檢查 V/F 模式。 .替換至更高容量的變頻器。 .檢查負載大小和運轉週期時間。
	
OL2 變頻器過載	
	檢查所有連接並驗證所有用戶端軟體設定。
CE (閃爍) 通訊錯誤	
	檢查負載大小和運轉週期時間。
CLA 電流保護準位 A	
	檢查負載大小和運轉週期時間。
CLB 電流保護準位 B	
	自動復歸再啟動時間過後會消失。
Retry (閃爍) 重試	
	.移除外部緊急停止的原因。 .運轉命令關閉,並且復歸多功能數位輸入的外部緊急停止命令。
ES (閃爍) 外部緊急停止	
	.檢查速度參考增益和檢查 20-20 · 20-21 設定值。 .調整 ASR 的設定(群組 20 參數)。
OS (閃爍) 馬達過速度	
	.檢查 PG 配線。 .檢查 PG 電源供應。
PGO (閃爍) PG 開路	
	.移除外部故障的原因。 .復歸多功能數位輸入的外部故障。
EF1 (閃爍) 外部故障(S1)	
	
EF2 (閃爍) 外部故障(S2)	

LED 顯示	改正行動
EF3 (閃爍) 外部故障(S3)	
EF4 (閃爍) 外部故障(S4)	
EF5 (閃爍) 外部故障(S5)	
EF6 (閃爍) 外部故障(S6)	
EF7 (閃爍) 外部故障(S7)	
EF8 (閃爍) 外部故障(S8)	檢查外部程序邏輯
EF9 (閃爍) 正反轉錯誤	檢查外部程序邏輯
FB (閃爍) PID 回授斷線	.檢查設立的 PID 回授方式 是否正確。 .確保正確安裝及 PID 回授信 號的工作正常。
USP (閃爍) 無人保護	.運轉命令關閉，或執行端子 復歸動作(03-00 至 03-07 為 3)· 或使用數位操作器上的 RESET 鍵進行復歸。 .關閉 USP 信號和重新啟閉電 源。
SE01 設定範圍錯誤	檢查參數設置.

LED 顯示	改正行動
	SE02 數位輸入端子錯 誤
SE03 V/f 曲線錯誤	檢查參數設置
SE05 PID 選擇錯誤	確認 V/F 參數設定。
SE07 PG 卡錯誤	①檢查 10-00,與 10-01 設定 值。 ②檢查 10-29 與 10-25 設定值 ③檢查 10-29 與 10-03 設定值
SE08 PM 馬達模式錯 誤	原因 1：檢查變頻器 PG 卡裝 置與控制模式 原因 2：PM 編碼器種類(22- 08)設定後，需重新斷送電。
SE09 PI 設定錯誤	進行磁極對位。
參數設定錯誤	檢查變頻器 PI 選項(03-30)選 擇與 PID 來源(10-00 及 10- 01)
直接啟動警告	請參照使用說明書設定或者代 表此項選擇無效
FIRE 強制運轉模式	檢查外部運轉端子先斷開之 後再接上 開機後等待 07-05 當設定時 間過後
	. 確認設備周圍是否發生火 災，如果是誤觸發可斷電重 新清除。

LED 顯示	改正行動
ADC 電壓錯誤	檢查輸入電壓訊號與控制板上的電壓。
	
EEPROM 儲存錯誤	進行初始化後重新斷送電，若再次出現警告，則更換電路板，或者檢查 DI 投入端子有互斥。
	
控制板錯誤	控制板與程式不符合，請更換控制板。
	
零速停止警告	調整頻率指令
	註:若頻率來源 00-05 設定為數位操作器，則需調整 05-01 第 0 段速頻率設定。
外控停止警告	移除外部運轉命令。
	
編碼器錯誤警告	1.檢查編碼器接線。 2.17-07 PG 脈波數設定與編碼器不符。 3.更換編碼器。
	註:編碼器錯誤不影響馬達自動調校的結果，請使用者調整 20-27 PG 脈波數及 20-28 PG 旋轉方向旋轉，不需重新進行馬達自動調校。
運轉方向錯誤警告	修正 11-00 馬達方向鎖定命令，與現行利用外部控制 DI 或 JOG 以及 三線式下達正或反轉命令相同方向。
	
參數鎖定	在參數 13-07 輸入正確密碼
	
密碼設定錯誤	使用密碼鎖功能時，第二次輸入的密碼與第一次輸入的密碼相同
	
電容壽命警告	需更換電容並請原廠更新變頻器計數時間。
	
風扇壽命警告	需更換風扇並請原廠更新變頻器計數時間。
	
IGBT 壽命警告	需更換 IGBT 並請原廠更新變

LED 顯示	改正行動
	頻器計數時間。

4.4 自動調校錯誤

當自動調校故障發生時，故障顯示“AtErr”在數位操作器且馬達停止，故障訊息顯示在 17-11。故障數位輸出接點不動作。參考表 4.3，以確定和糾正所發生的故障。

表 4.3 自動調諧故障和糾正措施

錯誤	改正行動
01 馬達資料輸入錯誤	·檢查自動調校所輸入資料(17-00 到 17-09)。 ·檢查變頻器的容量 ·檢查自動調校輸入資料 (17-00 到 17-09) ·檢查馬達接線。 ·斷開馬達所連接的負載。 ·檢查變頻器電流檢測電路，包括電流感測器。 ·檢查馬達接線。 ·檢查馬達安裝。
02 馬達線對線電阻 R1 調校錯誤。	
03 馬達漏感調校錯誤	
04 馬達轉子電阻 R2 調校錯誤。	
05 馬達互感 Lm 調校錯誤	
07 Deadtime 補償偵測錯誤	
06 馬達編碼器錯誤	確認馬達額定電流(02-01, 02-21)。
08 馬達加速錯誤(僅適用於旋轉型自動調校)。	·增加加速度時間 (00-14) 。 ·斷開馬達所連接的負載。
09 自動調校其它錯誤	·檢查馬達接線。 ·檢查自動調校輸入資料。

4.5 PM 馬達自動調校錯誤

當 PM 馬達自動調校故障發生時，故障顯示“IPErr” (PM 馬達調校失敗) 訊息在數位操作器且馬達停止，故障訊息顯示在 22-18。故障數位輸出接點不動作。參考表 4.4，以確定和糾正所發生的故障。

表 4.4 PM 馬達自動調諧故障和糾正措施

錯誤	改正行動
01 靜止磁極對位失敗	·檢查自動調校所輸入資料 (22-02)。 ·檢查變頻器的容量。 ·檢查馬達接線。
02 無 PG option card	·檢查是否正確裝好 PM PG card。
03 旋轉磁極對位被強迫停止	·檢查是否進入其它保護程序。
04 旋轉磁極對位逾時	·檢查馬達接線。
05 迴路調整逾時	·檢查是否進入其它保護程序。
06 編碼器錯誤	·檢查 PG card 的地是否有接。
07 警告	·檢查馬達接線。 ·檢查自動調校輸入資料。
08 旋轉磁極對位時電流異常	·可能是 PG card A,B 相接反，可重做，系統會自動調整接線定義。 ·檢查馬達接線。
09 迴路調整時，電流異常	·檢查自動調校所輸入資料 (22-02)。 ·檢查變頻器的容量。
10 重試磁極對位及迴路調整	重試磁極對位及迴路調整。

Appendix Instructions for UL

◆ Safety Precautions



DANGER

Electrical Shock Hazard

Do not connect or disconnect wiring while the power is on.

Failure to comply will result in death or serious injury.



WARNING

Electrical Shock Hazard

Do not operate equipment with covers removed.

Failure to comply could result in death or serious injury.

The diagrams in this section may show drives without covers or safety shields to show details. Be sure to reinstall covers or shields before operating the drives and run the drives according to the instructions described in this manual.

Always ground the motor-side grounding terminal.

Improper equipment grounding could result in death or serious injury by contacting the motor case.

Do not touch any terminals before the capacitors have fully discharged.

Failure to comply could result in death or serious injury.

Before wiring terminals, disconnect all power to the equipment. The internal capacitor remains charged even after the power supply is turned off. After shutting off the power, wait for at least the amount of time specified on the drive before touching any components.

Do not allow unqualified personnel to perform work on the drive.

Failure to comply could result in death or serious injury.

Installation, maintenance, inspection, and servicing must be performed only by authorized personnel familiar with installation, adjustment, and maintenance of AC drives.

Do not perform work on the drive while wearing loose clothing, jewelry, or lack of eye protection.

Failure to comply could result in death or serious injury.

Remove all metal objects such as watches and rings, secure loose clothing, and wear eye protection before beginning work on the drive.

Do not remove covers or touch circuit boards while the power is on.

Failure to comply could result in death or serious injury.

Fire Hazard

Tighten all terminal screws to the specified tightening torque.

Loose electrical connections could result in death or serious injury by fire due to overheating of electrical connections.

Do not use an improper voltage source.

Failure to comply could result in death or serious injury by fire.

Verify that the rated voltage of the drive matches the voltage of the incoming power supply before applying power.

Do not use improper combustible materials.

Failure to comply could result in death or serious injury by fire.

Attach the drive to metal or other noncombustible material.

NOTICE

Observe proper electrostatic discharge procedures (ESD) when handling the drive and circuit boards.

Failure to comply may result in ESD damage to the drive circuitry.

Never connect or disconnect the motor from the drive while the drive is outputting voltage.

Improper equipment sequencing could result in damage to the drive.

Do not use unshielded cable for control wiring.

Failure to comply may cause electrical interference resulting in poor system performance. Use shielded twisted-pair wires and ground the shield to the ground terminal of the drive.

NOTICE

Do not modify the drive circuitry.

Failure to comply could result in damage to the drive and will void warranty.

Teco is not responsible for any modification of the product made by the user. This product must not be modified.

Check all the wiring to ensure that all connections are correct after installing the drive and connecting any other devices.

Failure to comply could result in damage to the drive.

◆ UL Standards

The UL/cUL mark applies to products in the United States and Canada and it means that UL has performed product testing and evaluation and determined that their stringent standards for product safety have been met. For a product to receive UL certification, all components inside that product must also receive UL certification.



◆ UL Standards Compliance

This drive is tested in accordance with UL standard UL61800-5-1 and complies with UL requirements. To ensure continued compliance when using this drive in combination with other equipment, meet the following conditions:

■ Installation Area

Installation Environment Driver are intended for use in a pollution degree 2 environment.

■ Main Circuit Terminal Wiring

UL approval requires crimp terminals when wiring the drive's main circuit terminals. Use crimping tools as specified by the crimp terminal manufacturer. Teco recommends crimp terminals made by NICHIFU for the insulation cap.

The table below matches drives models with crimp terminals and insulation caps. Orders can be placed with a Teco representative or directly with the Teco sales department.

Closed-Loop Crimp Terminal Size

Drive Model E710	Wire Gauge mm ² , (AWG / MCM)		Terminal	Crimp Terminal	Tool	Insulation Cap
	R/L1 • S/L2 • T/L3	U/T1 • V/T2 • W/T3	Screws	Model No.	Machine No.	Model No.
2P5	2 (14) / 3.5 (12)		M4	R2-4 / R3.5-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 2 / 3.5
201	2 (14) / 3.5 (12)		M4	R2-4 / R3.5-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 2 / 3.5
202	3.5 (12) / 5.3 (10)		M4	R3.5-4 / R5.5-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 3.5 / 5.5
203	5.3 (10)		M4	R5.5-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 5.5
205	8.4 (8)		M4	R8-4	Nichifu NOP 60 ; NH 1 / 9	TIC 8
208	8.4 (8)		M4	R8-4	Nichifu NOP 60 ; NH 1 / 9	TIC 8
401	2 (14) / 3.5 (12)		M4	R2-4 / R3.5-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 2 / 3.5
402	2 (14) / 3.5 (12)		M4	R2-4 / R3.5-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 2 / 3.5
403	2 (14) / 3.5 (12) / 5.3 (10)		M4	R2-4 / R3.5-4 / R5.5-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 2 / 3.5 / 5.5
405	3.5 (12) / 5.3 (10)		M4	R3.5-4 / R5.5-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 3.5 / 5.5
408	5.3 (10)		M4	R5.5-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 5.5
410	8.4 (8)		M4	R8-4	Nichifu NH 1 / 9	TIC 8

◆ Type 1

During installation, all conduit hole plugs shall be removed, and all conduit holes shall be used.

■Field Wiring Terminals

All input and output field wiring terminals not located within the motor circuit shall be marked to indicate the proper connections that are to be made to each terminal and indicate that copper conductors, 75 ° C cooper wire are to be used.

■ Drive Short-Circuit Rating

This drive has undergone the UL short-circuit test, which certifies that during a short circuit in the power supply the current flow will not rise above value. Please see electrical ratings for maximum voltage and table below for current.

• Branch circuit protection was provided by semiconductor fuse (JFHR2/8) refer to below table for details, the drive controller and overcurrent protection device must be integrated within the same overall assembly.

Recommended Input Fuse Selection

Drive Model E710	Fuse ype	
	Manufacturer: Bussmann	
	Model	Fuse Ampere Rating (A)
200 V Class Single/Three-Phase Drives		
2P5	Bussmann FWC-16A10F	600V 16A
201	Bussmann FWC-20A10F	600V 20A
202	Bussmann FWC-32A10F	600V 32A
203	Bussmann 50FE	700V 50A
205	Bussmann 50FE	700V 50A
208	Bussmann 63FE	700V 63A

Drive Model E710	Fuse Type	
	Manufacturer: Bussmann	
	Model	Fuse Ampere Rating (A)
400 V Class Three-Phase Drives		
401	BussmannFWC-10A10F	600V 10A
402	BussmannFWC-16A10F	600V 16A
403	BussmannFWC-16A10F	600V 16A
405	BussmannFWC-25A10F	600V 25A
408	Bussmann 40FE	700V 40A
410	Bussmann 50FE	700V 50A

• Suitable for use on a circuit capable of delivering not more than (A) RMS symmetrical amperes for (Hp) Hp in 240 / 480 V class drives motor .

Horse Power (Hp)	Current (A)	Voltage (V)
0 - 50	5,000	240 / 480

◆ Drive Motor Overload Protection

Set parameter 02-01 (motor rated current) to the appropriate value to enable motor overload protection. The internal motor overload protection is UL listed and in accordance with the NEC and CEC.

■ 02-01 Motor Rated Current

Setting Range: Model Dependent
Factory Default: Model Dependent

Set 02-01 to the full load amps (FLA) stamped on the nameplate of the motor.

■ 08-05 Motor Overload Protection Selection

The drive has an electronic overload protection function (OL1) based on time, output current, and output frequency, which protects the motor from overheating. The electronic thermal overload function is UL-recognized, so it does not require an external thermal overload relay for single motor operation.

This parameter selects the motor overload curve used according to the type of motor applied.

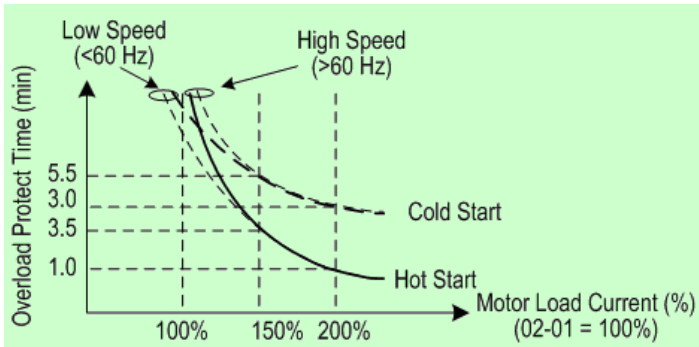
Overload Protection Settings

Setting	Description
XXXX0	Disabled
XXXX1	Enabled

Sets the motor overload protection function in 08-05 according to the applicable motor.

Setting 08-05 = XXXX0. Disables the motor overload protection function when two or more motors are connected to a single inverter. Use an alternative method to provide separate overload protection for each motor such as connecting a thermal overload relay to the power line of each motor.

- Motor overload protection action level is 116% of the rated current of the motor.



Motor Overload Protection Time

■ 08-06 Motor Overload Operation Selection

Setting	Description
0	Free Run to Stop (default setting)
1	Alarm Only

Motor over-temperature protection function is not provided.

Préface

- ◆ Le produit est un lecteur conçu pour commander un moteur à induction triphasé. lire attentivement ce manuel pour garantir le bon fonctionnement, la sécurité et pour se familiariser avec les fonctions d'entraînement.
- ◆ Le lecteur est un appareil électrique / électronique et doit être installé et géré par un personnel qualifié
- ◆ Une mauvaise manipulation peut entraîner un fonctionnement incorrect, cycle de vie plus court, ou l'échec de ce produit ainsi que le moteur.
- ◆ Tous les documents sont sujets à changement sans préavis. Soyez sûr d'obtenir les dernières éditions de l'utilisation ou visitez notre site Web
- ◆ Lire le manuel d'instructions avant de procéder à l'installation, les connexions (câblage), le fonctionnement ou l'entretien et l'inspection.
- ◆ Vérifiez que vous avez une bonne connaissance de l'entraînement et de vous familiariser avec les consignes de sécurité et les précautions avant de procéder à fonctionner le lecteur.
- ◆ prêter attention aux consignes de sécurité indiquées par l'avertissement  et symbole Attention .

Avertissement

ignorer les informations indiquées par le symbole d'avertissement peut entraîner la mort ou des blessures graves.

Attention

ignorer les informations indiquées par le symbole de mise en garde peut entraîner des blessures mineures ou modérées et / ou des dommages matériels importants.

Chapitre 1 Consignes de sécurité

1.1 avant d'alimenter le disque dur

Avertissement

- Le circuit principal doit être correctement câblée. Pour les terminaux monophasés d'approvisionnement de l'utilisation des intrants (R/L1, T/L3) et de trois bornes d'entrée de l'utilisation de l'offre de phase (R/L1, S/L2, T/L3). U/T1, V/T2, W/T3 ne doivent être utilisés pour connecter le moteur. Raccordement de l'alimentation d'entrée à l'un des U/T1, V/T2 W/T3 ou bornes risque d'endommager le lecteur.

Attention

- Pour éviter que le couvercle ne se désengage ou de tout autre dommage physique, ne portez pas le lecteur par son couverture. Soutenir le groupe par son dissipateur de chaleur lors du transport. Une mauvaise manipulation peut endommager le lecteur ou blesser le personnel, et doit être évitée.
- Pour éviter que les risques d'incendie, ne pas installer le lecteur sur ou à proximité d'objets inflammables. Installer sur des objets ininflammables comme les surfaces métalliques.
- Si plusieurs disques sont placés dans le même panneau de contrôle, fournir une ventilation adéquate pour maintenir la température en dessous de 40 ° C/104 ° F (50 ° C/122 ° F sans housse de protection) pour éviter la surchauffe ou incendie.
Lors d'un retrait ou d'installation de l'opérateur numérique, éteignez-le d'abord, puis de suivre les instructions de ce manuel pour éviter les erreurs de l'opérateur ou de la perte de l'affichage causé par des connexions défectueuses.

Avertissement

- Lors d'un retrait ou d'installation de l'opérateur numérique, éteignez-le d'abord, puis de suivre les instructions de ce manuel pour éviter les erreurs de l'opérateur ou de la perte de l'affichage causé par des connexions défectueuses....

1.2 Câblage

Avertissement

- Coupez toujours l'alimentation électrique avant de procéder à l'installation d'entraînement et le câblage des terminaux utilisateurs.
- Le câblage doit être effectué par un personnel qualifié / électricien certifié.
- Assurez-vous que le lecteur est correctement mis à la terre. (220V Classe: impédance de mise à la terre doit être inférieure à 100Ω Classe 440V: Impédance de mise à la terre doit être inférieure à 10Ω.)
- vérifier et tester mes circuits d'arrêt d'urgence après le câblage. (L'Installateur est responsable du câblage.)
- Ne touchez jamais de l'entrée ou de lignes électriques de sortie permettant directement ou toute entrée ou de lignes de puissance de sortie à venir en contact avec le boîtier d'entraînement.
- Ne pas effectuer un test de tenue en tension diélectrique (mégohmmètre) sur le disque dur ou cela va entraîner des dommages de lecture pour les composants semi-conducteurs.



Attention

- La tension d'alimentation appliquée doit se conformer à la tension d'entrée spécifiée par le lecteur. (Voir la section signalétique du produit)
- Raccorder la résistance de freinage et de l'unité de freinage sur les bornes assignées.
- Ne pas brancher une résistance de freinage directement sur les bornes CC P (+) et N (-), sinon risque d'incendie.
- Utilisez des recommandations de la jauge de fil et les spécifications de couple. (Voir Wire Gauge et la section de spécification de couple) °
- Ne jamais brancher l'alimentation d'entrée aux bornes onduleur de sortie U/T1, V/T2, W/T3.
- Ne pas brancher un contacteur ou interrupteur en série avec le variateur et le moteur.
- Ne branchez pas un facteur condensateur de correction de puissance ou supprimeur de tension à la sortie du variateur °
- S'assurer que l'interférence générée par l'entraînement et le moteur n'a pas d'incidence sur les périphériques.

1.3 Avant l'opération



Avertissement

- Assurez-vous que la capacité du disque correspond aux paramètres de notation avant d'alimenter.
- Réduire le paramètre de la fréquence porteuse si le câble du variateur au moteur est supérieure à 80 pi (25 m). Un courant de haute fréquence peut être générée par la capacité parasite entre les câbles et entraîner un déclenchement de surintensité du variateur, une augmentation du courant ou d'une lecture actuelle inexactes.
- Veillez à installer tous les couvercles avant de l'allumer. Ne retirez pas les capots pendant que l'alimentation du lecteur est allumé, un choc électrique peut se produire autrement.
- Ne pas actionner d'interrupteurs avec les mains mouillées, un choc électrique pourrait survenir autrement.
- Ne touchez pas les bornes d'entraînement lorsqu'il est alimenté, même si le lecteur est arrêté, un choc électrique pourrait survenir autrement.

1.4 Configuration Paramètre



Attention

- Ne branchez pas une charge pour le moteur tout en effectuant un auto-tune.
- Assurez-vous que le moteur peut fonctionner librement et il y a suffisamment d'espace autour du moteur lors de l'exécution d'un auto-tune rotation.

1.5 Opération



Avertissement

- Veillez à installer tous les couvercles avant de l'allumer. Ne retirez pas les capots pendant que l'alimentation du lecteur est allumé, un choc électrique peut se produire autrement.
- Ne pas brancher ou débrancher le moteur pendant le fonctionnement. Le variateur

- pourrai se déclencher et ainsi endommager le lecteur.
- Les opérations peuvent commencer soudainement si une alarme ou un défaut est réarmé avec un ordre de marche active. Assurez-vous qu'un ordre de marche est actif lors de la réinitialisation de l'alarme ou de défaut, autrement des accidents peuvent se produire.
 - Ne pas actionner d'interrupteurs avec les mains mouillées, un choc électrique pourrait survenir .
 - Un interrupteur d'urgence externe indépendant est fourni, qui s'arrête en urgence vers le bas la sortie de l'onduleur en cas de danger.
 - Si le redémarrage automatique après une récupération d'énergie est activée, le variateur démarrera automatiquement après le rétablissement du courant.
 - Assurez-vous qu'il est sûr de faire fonctionner le variateur et le moteur avant d'effectuer un auto-tune rotation.
 - Ne touchez pas les bornes d'entraînement lorsqu'il est alimenté même si l'onduleur s'est arrêté, un choc électrique pourrait survenir .
 - Ne pas contrôler les signaux sur les circuits pendant que le lecteur est en marche.
 - Après la mise hors tension, le ventilateur de refroidissement peut continuer à fonctionner pendant un certain temps.



Attention

- Ne touchez pas les composants générant de la chaleur tels que radiateurs et des résistances de freinage. 
- Vérifiez soigneusement la performance du moteur ou de la machine avant d'utiliser à grande vitesse, sous peine de blessure.
- Notez les réglages des paramètres liés à l'unité de freinage lorsque applicable.
- Ne pas utiliser la fonction de freinage d'entraînement pour un maintien mécanique, sous peine de blessure.
- Ne pas contrôler les signaux sur les circuits pendant que le lecteur est en marche.

1.6 Entretien, Inspection et remplacement



Avertissement

- Attendre un minimum de 5 minutes après que l'alimentation a été débranchée avant de commencer une inspection. Vérifiez également que le voyant de charge est éteint et que la tension du bus cc a chuté au-dessous de 25Vdc.
- Ne jamais toucher les bornes à haute tension dans le lecteur.
- Assurez-vous que l'alimentation du lecteur est débranché avant de démonter le lecteur.
- Seul le personnel autorisé peuvent faire l'entretien, l'inspection et les opérations de remplacement. (Enlevez les bijoux en métal tels que les montres et les bagues et utiliser des outils isolés.)



Attention

- Le variateur peut être utilisé dans un environnement avec une gamme de température allant de 14 ° -104 ° F (10-40 ° C) et l'humidité relative de 95% sans condensation.
- Le variateur doit être utilisé dans un environnement sans poussière, gaz, vapeur et humidité.

1.7 Mise au rebut du variateur



Attention

- jeter cet appareil avec soin comme un déchet industriel et selon les réglementations locales nécessaires.
- Les condensateurs du circuit principal d'entraînement et circuits imprimés sont considérés comme des déchets dangereux et ne doivent pas être brûlés.
- The Plastic enclosure and parts of the drive such as the top cover board will release harmful gases if burned.



Les équipements contenant des composants électriques ne doivent pas être éliminés avec les ordures ménagères. Il doit être collecté séparément avec les déchets électriques et électroniques conformément à la législation locale en vigueur.

產品說明書附件

產品中的有害物質的名稱及含量

部件名稱		有毒有害物質或元素					
		鉛及其化合物 (Pb)	汞及其化合物 (Hg)	鎘及其化合物 (Cd)	六價鉻化合物 (Cr (VI))	多溴聯苯 (PBB)	多溴二苯醚 (PBDE)
電子部件	電子元器件	X	O	O	O	O	O
	電磁接觸器	O	O	X	O	O	O
顯示器		O	O	O	O	O	O
電線和電纜	接線端子	X	O	O	O	O	O
	導線	O	O	O	O	O	O
	絕緣部件	O	O	O	O	O	O
機械部件	導電銅柱、風扇、 溫控開關	X	O	O	O	O	O
	其他	O	O	O	O	O	O

本表格依據 SJ/T 11364 的規定編制。

O：表示該有毒有害物質在該部件所有均質材料中的含量均在 GB/T 26572 規定的限量要求以下。

X：表示該有毒有害物質至少在該部件的某一均質材料中的含量超出 GB/T 26572 標準規定的限量要求。

主要部件名稱中的部件定義：

電子部件 - 包括電子元件、焊接印刷電路板等。

顯示器 - 包括顯示單元、電子元器件或觸控式螢幕。

電線和電纜 - 包括終端、接線、遮罩線、護套以及電子部件。

機械部件 - 除已定義電子部件、顯示器、電線和電纜以外的部件。

環保使用期限說明：

在環保使用期限內，消費者在正常使用過程中，本產品不會出現有害物質洩漏、析出等影響消費者健康的問題，可以放心使用。

本公司產品環保使用期限為 **10** 年，只有在本說明書所述的正常情況下使用本產品時，“環保使用期限”才有效。 

免責聲明：由本公司所提供的關於其產品中所含物質含量的資訊，僅代表本公司在提供該資訊之時對該產品的瞭解和知識。本公司的這些知識和瞭解是基於由協力廠商提供的資訊為基礎的，而本公司無法承諾也無法保證該等協力廠商資訊的準確性。本公司可能沒有就所採用的材料或化學品進行破壞性測試或化學分析。上述產品的使用和本公司的相關責任，應以本公司的標準合同條款為準。



TECO Electric & Machinery Co., Ltd.

東元電機股份有限公司

10F., No.3-1, Park St., Nangang District,

Taipei City 115, Taiwan

115台北市南港區園區街3-1號10樓

Tel :+886-2-6615-9111

Fax :+886-2-6615-0933

<http://industrialproducts.teco.com.tw/>

Distributor

4KA72X818W21 Ver:03 2023.10

Please link to our website, to download the instruction manual of this product for proper use.

請連結至本公司官網，下載使用說明書，以能正確的使用本產品。

This manual may be modified when necessary because of improvement of the product, modification, or changes in specifications, This manual is subject to change without notice.

為持續改善產品，本公司保留變更設計規格之權利。

