

## 寧茂 RM6G1e 系列 參數手冊

2021.11.04 製作 XB200227



感謝您購買寧茂 RM6G1e 系列變頻器。

為保護操作人員及機械設備的安全，請在安裝、配線、運轉前，  
詳細閱讀手冊內容，並交由專業電機工程人員進行安裝及參數調整。

完整版手冊請利用右方 QR code 下載。

完整版手冊中有 "危險"、"注意" 等符號說明，請務必詳細閱讀與遵守。



 <b>危險</b>	表示若不按說明書上之指示去執行工作，可能引起人員傷亡或嚴重的傷害。
 <b>注意</b>	表示若不按說明書上之指示去執行工作，可能造成人員的傷害或設備的損壞。

### ■ 標準規格

單相 200V 系列標準規格

型號(RM6G1e-□□□□□B1)		2A005	2A007	2A010
最大適用馬達 (HP / kW)	重載	0.5/0.4	1/0.75	2/1.5
	一般負載	1/0.75	2/1.5	3/2.2
額定輸出容量 (kVA)	重載	1.1	1.9	3
	一般負載	1.6	2.6	3.8
額定輸出電流 (A)	重載	3	5	8
	一般負載	4.2	6.8	10
額定輸出電壓 (V)		三相 200~240V(對應輸入電壓)		
輸出頻率範圍 (Hz)		0.1~600.00Hz		
電源 (Φ, V, Hz)		單相 200~240V 50/60Hz		
輸入電流 (A)	重載	7	13.5	19
	一般負載	9.7	18.1	23.8
可允許交流電源變動率		170~264V 50/60Hz / ±5%		
過負載保護	重載	變頻器額定輸出電流 150% / 1 分鐘		
	一般負載	變頻器額定輸出電流 120% / 1 分鐘		
冷卻方式		自然冷卻		風扇冷卻
適用安規		—		
保護結構		IP20		
重量 (kg)		1.8	1.8	1.9

三相 200V 系列標準規格

型號(RM6G1e-□□□□B3)		2A005	2A007	2A010	2A016	2A022
最大適用馬達 (HP / kW)	重載	0.5/0.4	1/0.75	2/1.5	3/2.2	5/3.7
	一般負載	1/0.75	2/1.5	3/2.2	5/3.7	7.5/5.5
額定輸出容量 (kVA)	重載	1.1	1.9	3	4.2	6.5
	一般負載	1.6	2.6	3.8	5.8	8.1
額定輸出電流 (A)	重載	3	5	8	11	17
	一般負載	4.2	6.8	10	15.2	21.3
額定輸出電壓 (V)		三相 200~240V(對應輸入電壓)				
輸出頻率範圍 (Hz)		0.1~600.00Hz				
電源 (Φ, V, Hz)		三相 200~240V 50/60Hz				
輸入電流 (A)	重載	4	6	10	14	18
	一般負載	5	8	12	18	25.2
可允許交流電源變動率		170~264V 50/60Hz / ±5%				
過負載保護	重載	變頻器額定輸出電流 150% / 1 分鐘				
	一般負載	變頻器額定輸出電流 120% / 1 分鐘				
冷卻方式		自然冷卻		風扇冷卻		
適用安規		—				
保護結構		IP20				
重量 (kg)		1.8	1.8	1.8	2.0	2.1

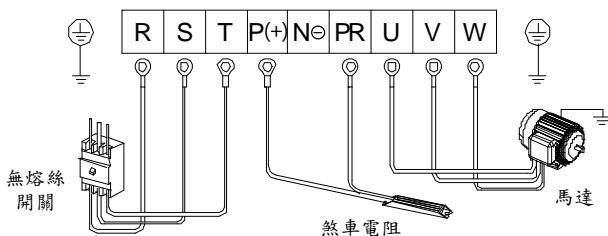
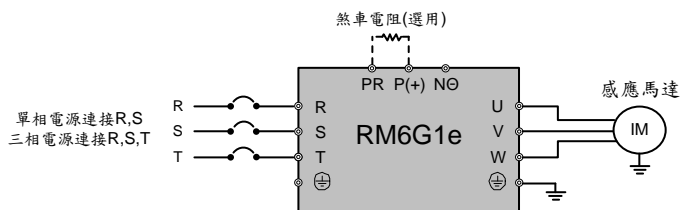
三相 400V 系列標準規格

新型號(RM6G1e-□□□□B3)		4A003	4A004	4A005	4A009	4A012
最大適用馬達 (HP / kW)	重載	0.5/0.4	1/0.75	2/1.5	3/2.2	5/3.7
	一般負載	1/0.75	2/1.5	3/2.2	5/3.7	7.5/5.5
額定輸出容量 (kVA)	重載	1.1	1.9	3	4.6	6.9
	一般負載	1.8	2.7	3.8	6.9	8.6
額定輸出電流 (A)	重載	1.5	2.5	4	6	9
	一般負載	2.4	3.5	5	9	11.3
額定輸出電壓 (V)		三相 380~480V(對應輸入電壓)				
輸出頻率範圍 (Hz)		0.1~600.00Hz				
電源 (Φ, V, Hz)		三相 380~480V 50/60Hz				
輸入電流 (A)	重載	2	3.5	5	8	12
	一般負載	2.8	4.2	5.8	12	13.4
可允許交流電源變動率		323~528V 50/60Hz / ±5%				
過負載保護	重載	變頻器額定輸出電流 150% / 1 分鐘				
	一般負載	變頻器額定輸出電流 120% / 1 分鐘				
冷卻方式		自然冷卻		風扇冷卻		
適用安規		—				
保護結構		IP20				
重量 (kg)		1.8	1.8	1.9	2.0	2.0

## ■ 主迴路端子說明

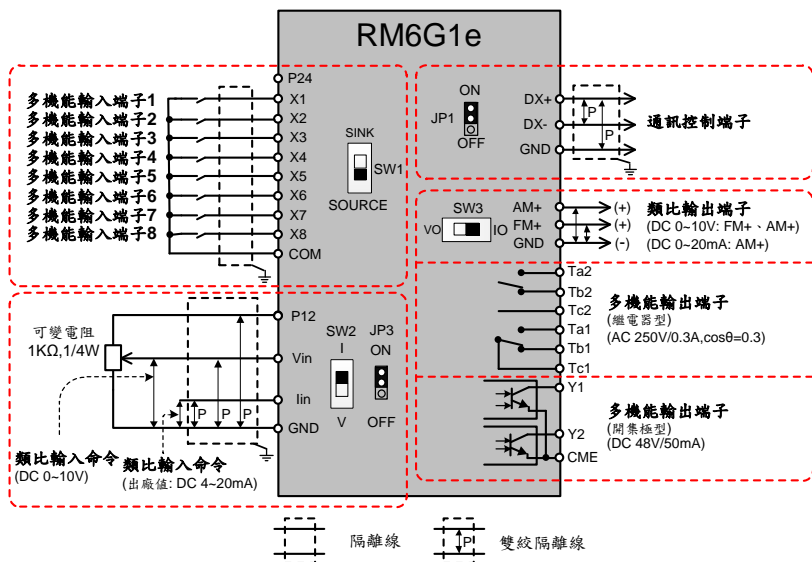
種類	符號	名稱	說明
主電源	R,S,T	交流電源(AC)輸入端子	三相正弦波電源輸入端子。
馬達	U,V,W	馬達連接端子	三相可變頻率和電壓輸出至馬達端子。
電源和煞車	P(+), N $\ominus$	動態煞車裝置連接端子	可連接外部動態煞車裝置(選用)。
	P(+), PR	外部煞車電阻連接端子	可連接外部煞車電阻(選用)。
接地	$\oplus$	接地端子	變頻器接地需符合美國電工法規(NEC)標準或是當地電工法規。

## ■ 主迴路接線



型號	端子螺絲規格 (接地端子除外)	螺絲鎖附扭力 lb-in (kgf-cm)
RM6G1e-: 2A005B1,2A007B1,2A010B1, 2A005B3,2A007B3,2A010B3, 2A016B3,2A022B3; 4A003B3,4A004B3,4A005B3, 4A009B3,4A012B3	M4	13.8 (15)

## ■ 控制迴路端子接線



※1.JP1: 通訊控制用之終端電阻選擇，內部阻抗為100Ω;

ON:終端電阻投入。

OFF:終端電阻切離。

※2.JP2: 操作器之終端電阻選擇;

ON:終端電阻投入。

OFF:終端電阻切離。

※3.JP3: lin 250Ω與500Ω選擇

ON: 250Ω(出廠值)。

OFF:500Ω。

※4.JP4: GND與COM短路

ON: 短路。

OFF:開路(出廠值)。

※5.SW1: SINK / SOURCE選擇;

多機能輸入端子X1~X8端子輸入模式選擇。

※6.SW2: lin端子輸入源選擇;

I位置: lin-GND之間輸入為電流訊號(出廠值)。

V位置: lin-GND之間輸入為電壓訊號。

※7.SW3:"AM+"端子類比輸出訊號選擇;

IO位置: AM+-M之間輸出為電流訊號(出廠值)。

VO位置: AM+-M之間輸出為電壓訊號。

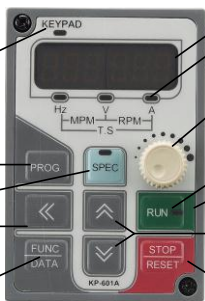
種類	記號	名稱	說明	
控制 電源	P24	電源端子;控制裝置用	輸出 DC+24v;最大可提供 100mA 輸出	
	P10	電源端子;控制裝置用	輸出 DC+10v;最大可提供 20mA 輸出	
	GND	類比輸入控制共用端子	控制電源(P10, P24)及類比輸入(Vin,lin)共用端子。 AM+, FM+輸出信號的共用端子。	
	輸入 端子	X1	多機能輸入端子 1	功能由 H1-00 決定 (出廠值: 正轉命令)
		X2	多機能輸入端子 2	功能由 H1-01 決定 (出廠值: 反轉命令)
		X3	多機能輸入端子 3	功能由 H1-02 決定 (出廠值: 寸動命令)
		X4	多機能輸入端子 4	功能由 H1-03 決定 (出廠值: 外部異常)
		X5	多機能輸入端子 5	功能由 H1-04 決定 (出廠值: 重置命令)
		X6	多機能輸入端子 6	功能由 H1-05 決定 (出廠值: 無作用)
		X7	多機能輸入端子 7	功能由 H1-06 決定 (出廠值: 無作用)
		X8	多機能輸入端子 8	功能由 H1-07 決定 (出廠值: 無作用)
	COM	數位輸入控制共用端子	輸入控制(X1 ~ X8)的共用端子。 控制電源(P24)的共用端子。	
	Vin	類比輸入端子	輸入範圍: DC 0~10V, 輸入阻抗 20kΩ 功能由 H3-01 決定。出廠值: 頻率命令	
	lin	類比輸入端子	輸入信號選擇: SW2: I 位置 (電流信號)輸入阻抗 250Ω SW2: V 位置 (電壓信號)輸入阻抗 20kΩ 輸入範圍: DC 4~20mA (2~10V) 或 DC 0~20mA (0~10V) 功能由 H3-11 決定。出廠值: 無作用	
	FM+	類比輸出端子	輸出電壓信號:DC0~10V 最大輸出電流: 2mA 功能由 H4-00 決定。出廠值: 輸出頻率	
	AM+	類比輸出端子	輸出電流(SW3:IO 位置): 輸出範圍:0 ~20mA 或 4~20mA 最大輸出阻抗 500Ω 輸出電壓(SW3:VO 位置): 輸出範圍 0~10VDC, 最大輸出電流 2mA 功能由 H4-03 決定。出廠值: 輸出電流	
	GND	類比輸出共用端子	類比輸出端子的共用端子。	
	輸出 端子	Ta1	多機能輸出端子 (繼電器型)	N.O (常開接點; a 接點); 功能由 H2-04 決定。出廠值: 異常檢出 容量: AC250V, 0.5A <sub>Max</sub> , cosθ=0.3
Tb1		N.C (常閉接點; b 接點); 容量: AC250V, 0.5A <sub>Max</sub> , cosθ=0.3		
Tc1		Ta1、Tb1 的共用端子。		
Ta2		N.O (常開接點; a 接點); 功能由 H2-05 決定。出廠值: 運轉中檢出 容量: AC250V, 0.5A <sub>Max</sub> , cosθ=0.3		
Tb2		N.C (常閉接點; b 接點); 容量: AC250V, 0.5A <sub>Max</sub> , cosθ=0.3		
Tc2		Ta2、Tb2 的共用端子。		
Y1		多機能輸出端子 (開集極型)	功能由 H2-00、H2-01 決定。	
Y2			容量: DC48V, 50mA <sub>Max</sub>	
CME			Y1、Y2 的共用端子。	
通訊 端子		GND	零電位端子	RS485 通信接地接線端子
	DX+	RS485 Modbus 通訊	RS485 通訊用端子	
	DX-		終端電阻切換開關為 JP1, 終端電阻為 100Ω	

## ■ 數位式操作器 KP-601A

1. 亮: 主頻率命令由操作器或 UP/DOWN 端子設定
2. 暗: 主頻率命令由多機能輸入端子設定

1. 進入設定項次設定模式
  2. 回到監看模式
- 模擬多機能數位輸入  
 切換位數或切換監看模式

1. 進入參數設定模式
2. 返回設定項次設定模式
3. 切換監看模式



顯示面板

單位指示燈

設定旋鈕

閃爍: 加/減速狀態

亮: 等速運轉

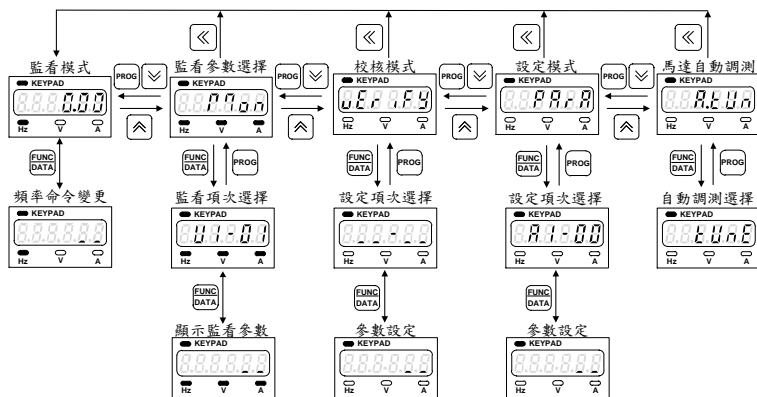
暗: 停止運轉

變頻器啟動鍵

更改設定項次和參數

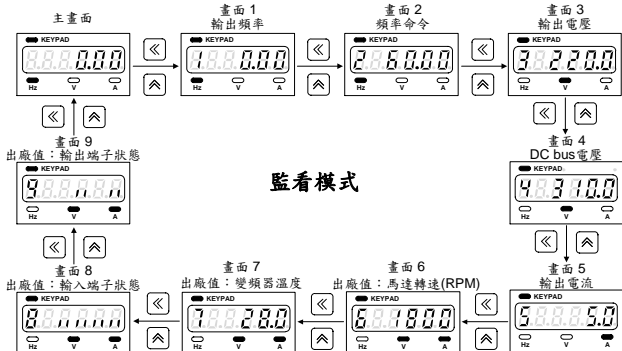
1. 變頻器停止運轉 (切斷頻率輸出)
2. 異常重置

## ■ 操作流程說明



## ■ 監看畫面說明

監看模式下有九種監看畫面可供選擇，請參考下面圖示說明



監看模式

## ■ PM 馬達設定流程

1. 將變頻器參數回復至永磁馬達出廠值(A1-05 = dF\_PM)
2. 設定永磁馬達的最高轉速(E1-00)、最大電壓(E1-01)、額定轉速(E1-02)、額定電壓(E1-03)
3. 設定永磁馬達的額定電流(E2-01)、馬達極數(E2-04)
4. 選擇初始定位方式(C7-03): 直流致動(C7-03=0)、高頻注入(C7-03=1)、脈衝(C7-03=4)
5. 選擇馬達自動調測方式 (A1-03): 旋轉型(A1-03=4)、靜止型(A1-03=6)
  - a. 完成後, 馬達參數會自動更新線間電阻(E2-05)、Ld(E2-11)、Lq(E2-12)、反電動勢常數(E2-13)
  - b. 使用旋轉型自動調測時, 請確保馬達有順利轉動。若有負載, 可嘗試調高 C7-00 以利轉動
6. 若反電動勢常數(E2-13)<25, 需考慮提高控制切換頻率(C7-01)、IF 模式電流準位(C7-00)

## ■ 參數一覽表

群組	功能說明	群組	功能說明
A1	初始設定 (4000H)	E4	馬達 2 參數 (4460H)
A3	操作器選擇 (4040H)	F1	速度回授卡設定(4600H)
A4	功能選擇 (4065H)	H1	多機能數位輸入 (4A00H)
A5	維護選擇 (4080H)	H2	多機能數位輸出 (4A20H)
b1	運轉模式選擇 (4100H)	H3	多機能類比輸入 (4A40H)
b2	直流制動 (4120H)	H4	多機能類比輸出 (4A60H)
b3	速度追蹤 (4130H)	H5	Modbus 串列通訊 (4A80H)
b4	多機能元件 (4140H)	L1	變頻器&馬達保護 (4C00H)
b5	PID 控制功能 (4160H)	L2	瞬間停電再起動 (4C20H)
b6	緩行功能 (41A0H)	L3	失速防止 (4C40H)
C1	加/減速時間 (4200H)	L4	速度跟轉矩偵測 (4C60H)
C2	S 曲線特性 (4220H)	L5	異常再起動 (4C80H)
C3	V/F 控制補償 (4240H)	L6	擴充保護 (4CA0H)
C4	變頻器載波頻率 (4260H)	L7	轉矩限制 (4CC0H)
C5	自動速度調節(4280H)	P1	程序運轉 (5000H)
C7	PM 控制設定(42A0H)	P2	擺頻功能 (5080H)
d1	多段速度 (4300H)	o1	電流迴路增益設定 (5900H)
d2	輸出頻率上下限 (4320H)	U1	運轉狀態監看 (6000H)
d3	跳躍頻率 (4340H)	U2	異常追蹤 (6100H)
d4	UP/DOWN 控制 (4360H)	U3	異常履歷 (6200H)
d5	轉矩控制 (4380H)	U4	維護監看 (6300H)
d6	弱磁功能 (43A0H)	U5	PID 監看 (6400H)
d7	偏壓頻率 (43B0H)	U6	運轉狀態監看二 (6500H)
E1	馬達 1 V/F 曲線 (4400H)	U7	程式控制監看 (6600H)
E2	馬達 1 參數 (4420H)	U8	系統監看 (6700H)
E3	馬達 2 V/F 曲線 (4440H)		

設定項次底色為  的設定項次表示運轉中可設定。

項次	名稱	設定範圍	dF60
A1-02	控制方式選擇	0:V/F控制 2:向量控制 6:PM開迴路控制1(I/F+EMF) 7:PM開迴路控制2(HFI+EMF)	0
A1-03	主選單自動調測功能選項	0:關閉 2:靜止型調測(需輸入無載電流) 4:PM旋轉型調測 6:PM靜止型調測	0
A1-04	電源電壓設定	190.0~240.0V(220V系列) 340.0~480.0V(380V系列)	220.0 380.0
A1-05	變頻器功能選擇	none:無效 dF60:恢復成60Hz出廠值 dF50:恢復成50Hz出廠值 dFPM:永磁馬達出廠值 dFSol:太陽能泵浦出廠值 dFPiD:PID 功能出廠值 dF_nd:一般自載模式 dF_Hd:重載模式 SAv:儲存設定值 rES:恢復設定值 Wr_KP:參數寫入操作器 rd_KP:參數讀出變頻器 Comm:通訊偵測模式	-
A1-06	自動調測輸出電壓	0~15	8
A1-07	參數密碼輸入/解碼	0000~9999	-
A1-08	參數密碼設定	0000~9999	-
A1-09	參數上鎖顯示選擇	0:僅顯示A1-07 1:顯示全部參數	0
A1-11	簡易參數鎖	0:無效 1:有效	0
A3-00	操作器數位頻率命令	0.00~E1-00 Hz	60.00
A3-01	操作器頻率來源	0:A3-00 (數位) 1:設定按鈕(類比)	0
A3-02	操作器按鈕功能選擇	0~19(請參考H3-00) A3-01=0時才有作用	0
A3-03	操作器按鈕反應時間	0.000~50.000秒	0.000
A3-04	功能選擇(SPEC鍵)	-62~+62(請參考H1-00)	0
A3-05	自保持功能(SPEC鍵)	0:無效 1:有效	0
A3-06	主畫面顯示	000~999	102
A3-07	畫面6顯示	000~999	109
A3-08	畫面7顯示	000~999	106
A3-09	畫面8顯示	000~999	107
A3-10	畫面9顯示	000~999	108
A3-11	主畫面增益1	0.01~100.00	1.00
A3-12	主畫面增益2	0.1~1000.0	1.0
A3-13	主畫面小數位點數	0~3	3
A3-14	STOP 鍵有效範圍	0:全範圍啟動命令有效 1:啟動命令於操作器時有效	0
A3-15	頻率命令選擇(操作器)	0:監看模式可變更頻率命令 1:監看模式不可變更頻率命令	0
A3-16	停止時主畫面和「----」交替顯示	0:關閉 1:開啟 2:運轉命令源為多機能端子	2
A3-17	參數設定方法選擇	0:按下[]鍵後，設定值生效 1:參數設定值改變後立即生效	0
A3-18	操作器斷線動作選擇	0:變頻器繼續運轉 1:變頻器跳脫保護	0

項次	名稱	設定範圍	dF60
A3-19	Func/Data鍵控制選擇	0:A3-00 3:A3-22 1:A3-20 4:B5-17 2:A3-21	0
A3-20	線速度命令0	0~(E1-00)*(b1-15)*(b1-16)	50
A3-21	線速度命令1	0~(E1-00)*(b1-15)*(b1-16)	50
A3-22	線速度命令2	0~(E1-00)*(b1-15)*(b1-16)	50
A3-23	雙螢幕顯示	000~999	000
A3-24	副頻率切換主螢幕顯示	000~999	102
A3-25	副螢幕切換副螢幕顯示	000~999	000
A4-00	控制功能選擇	0:無 2:保留 1:保留 3:保留	0
A5-00	設定 U2-00	0~9	0
A5-01	維護管理功能	0:無 1:Clr.Err 清除錯誤履歷 2:Clr.kwh 清除瓦時表 3:Clr.All 清除所有維護項目	-
A5-02	累積送電時間設定	0~49999 小時	0
A5-03	累積運轉時間設定	0~49999 小時	0
A5-04	風扇運轉時間設定	0~49999 小時	0
b1-00	主頻率選擇	0:操作器 1:數位輸入端子(X1-X8) 2:類比輸入端子(Vin,lin) 3:通訊	0
b1-01	副頻率選擇	7:操作器設定線速度0 8:操作器設定線速度1 9:操作器設定線速度2 10:PID 輸出	0
b1-02	主運轉命令	0:操作器() 1:多機能端子(X1-X8)	0
b1-03	副運轉命令	2:通訊	0
b1-04	主正反轉命令	0:操作器(+A3-04=5)	0
b1-05	副正反轉命令	1:多機能端子(X1-X8) 2:通訊	0
b1-07	通訊模式端子有效數	0~8	8
b1-10	停止方法	0:減速停止+直流致動 1:自由運轉停止 2:自由運轉停止+直流致動	0
b1-11	禁止反轉	0:反轉命令有效 1:反轉命令無效	0
b1-12	輸出相序	0:順時鐘(IEC標準) 1:逆時鐘(NEMA 標準)	0
b1-13	Local/Remote命令切換選擇	0:需先將運轉命令斷開 1:運轉命令投入則立即運轉	0
b1-14	電源 ON/OFF時的運轉選擇	0:需先將運轉命令斷開 1:運轉命令投入則立即運轉	0
b1-15	線速度倍率1	輸出頻率 = 線速度命令	1
b1-16	線速度倍率2	b1-15*b1-16	1
b2-00	直流制動頻率	0.1~60.0Hz	0.5
b2-01	直流制動單位	0~150%變頻器之額定電流	50
b2-02	直流制動反應時間	0.001~60.000秒	1.000
b2-03	啟動時直流制動時間	0.0~60.0秒	0.0
b2-04	降速停止直流制動時間	0.0~60.0秒	0.5
b2-05	自由運轉停止時直流制動延遲時間	0.0~60.0秒	0.5



項次	名稱	設定範圍	dF60
b2-06	自由運轉停止時直流制動時間	0.0~600.0秒	5.0
b2-07	零速命令時直流制動準位	0~150%變頻器之額定電流	0
b3-00	啟動時速度追蹤選擇	0:無 1:設定頻率 2:最大輸出頻率	0
b3-01	速度追蹤電流準位	0~200%變頻器之額定電流	150
b3-02	速度追蹤V/F增益	0.10~1.00	1.00
b3-03	速度追蹤等待/追蹤時間設定	0.0~100.0sec	0.5
b3-04	速度追蹤加速時間	0.1~6.0sec	0.4
b3-05	速度追蹤減速時間	0.1~10.0sec	2.0
b3-06	速度追蹤加速穩定時間	0~500ms	200
b3-07	速度追蹤啟動頻率增益	0.10~1.00	1.00
b3-08	速度追蹤的濾波常數	0.001~1.000	0.03
b4-00	計數器模式	0:上數模式 1:下數模式	0
b4-01	計數器值1	0~60000	0
b4-02	計數器值2	0~60000	0
b4-03	計數器週期	0~60000	0
b4-04	計時器ON-Delay時間	0.0~6000.0秒	0.0
b4-05	計時器OFF-Delay時間	0.0~6000.0秒	0.0
b5-00	PID功能選擇	0:PID功能關閉 1:頻率輸出=PID 2:頻率輸出=PID+頻率命令 3:外部元件用(電源開啟動作) 4:外部元件用(變頻器啟動動作) 5:外部元件用(H1-□□=38控制)	0
b5-01	比例增益1	0.00~100.00	1.00
b5-02	積分時間1	0.000~36.000秒	1.000
b5-03	微分時間1	0.000~10.000秒	0.000
b5-04	比例增益2	0.00~100.00	1.00
b5-05	積分時間2	0.000~36.000秒	1.000
b5-06	微分時間2	0.000~10.000秒	0.000
b5-07	積分上限	-1.00~1.00	1.00
b5-08	積分下限	-1.00~1.00	0.00
b5-09	積分初始值	-320.00~320.00	0.00
b5-10	PID輸入限制	0.00~1.00	1.00
b5-11	PID延遲時間參數	0.00~10.00秒	0.00
b5-12	PID偏壓調整	-1.00~1.00	0.00
b5-13	PID輸出增益	-25.00~25.00	1.00
b5-14	PID前置比例控制器	0:一般模式 1:前置模式	0
b5-15	PID前置微分控制器	0:一般模式 1:前置模式	0
b5-16	PID回投濾波	0.001~1.000	1.000
b5-17	PID目標值	-320.00~320.00	0.00
b5-18	前饋控制器增益	-25.00~25.00	0.00
b5-19	前饋控制器限制	-1.00~1.00	0.00
b5-20	PID輸出限制	0.00~1.00	0.00
b5-21	PID輸出2上限	-1.00~1.00	1.00

項次	名稱	設定範圍	dF60
b5-22	PID輸出2下限	-1.00~1.00	0.00
b5-23	PID回投故障輸出動作選擇	0:無 1:警告,繼續運轉 2:減速停止 3:自由運轉停止	0
b5-24	PID回投喪失檢出值	-1.00~1.00	-1.00
b5-25	PID回投喪失檢出時間	0.0~60.0秒	1.0
b5-26	PID回投過高檢出值	-1.00~1.00	1.00
b5-27	PID回投過高檢出時間	0.0~60.0秒	1.0
b5-28	PID睡眠準位	-320.00~320.00	0.00
b5-29	PID睡眠延遲時間	0.0~600.0秒	0.0
b5-30	PID喚醒準位	-320.00~320.00	0.00
b5-31	PID喚醒延遲時間	0.0~600.0秒	0.0
b5-32	PID錯誤檢出遲滯範圍	0.000~1.000	0.001
b5-33	PID參數組別切換緩行時間	0.000~60.000秒	0.000
b5-34	PID緩啟動加減速時間	0.0~6000.0秒	0.0
b5-35	PID正/反向控制	0:正向控制 1:反向控制	1
b5-36	傳感器最大輸入值	-320.00~320.00	1.00
b5-37	傳感器最小輸入值	-320.00~320.00	0.00
b5-38	2段PI動作選擇	0:依b5-40決定動作時間 1:進入2段PI後,誤差小於b5-39之5%即離開	0
b5-39	2段PI動作準位	-320.00~320.00	1.00
b5-40	2段PI動作時間	0.0~300.0秒	0.0
b6-00	起動時的緩行頻率	0.00~600.00Hz	0.00
b6-01	起動時的緩行時間	0.0~360.0秒	0.0
b6-02	停止時的緩行頻率	0.00~600.00Hz	0.00
b6-03	停止時的緩行時間	0.0~360.0秒	0.0
C1-00	加/減速時間基準頻率	0.01~600.00Hz	60.00
C1-01	加速時間0	0.0~3200.0秒	5.0
C1-02	減速時間0	0.0~3200.0秒	5.0
C1-03	加速時間1	0.0~3200.0秒	5.0
C1-04	減速時間1	0.0~3200.0秒	5.0
C1-05	加速時間2(馬達2加速時間0)	0.0~3200.0秒	5.0
C1-06	減速時間2(馬達2減速時間0)	0.0~3200.0秒	5.0
C1-07	加速時間3(馬達2加速時間1)	0.0~3200.0秒	5.0
C1-08	減速時間3(馬達2減速時間1)	0.0~3200.0秒	5.0
C1-09	副加速時間	0.0~3200.0秒	5.0

項次	名稱	設定範圍	dF60
C1-10	副減速時間	0.0~3200.0秒	5.0
C1-11	獨立V/F調整V的加速時間	0.0~3200.0秒	5.0
C1-12	獨立V/F調整V的減速時間	0.0~3200.0秒	5.0
C1-13	快速停止時間	0.0~3200.0秒	5.0
C1-14	加速減速時間設定單位	0:0.1~3200秒 1:0.01~320秒	0
C1-15	加速減速切換頻率	0~400Hz	0
C2-00	加速開始時S曲線時間	0.00~10.00秒	0.00
C2-01	加速結束時S曲線時間	0.00~10.00秒	0.00
C2-02	減速開始時S曲線時間	0.00~10.00秒	0.00
C2-03	減速結束時S曲線時間	0.00~10.00秒	0.00
C3-00	馬達滑差補償	-60.0~60.0Hz	0.0
C3-01	滑差補償反應時間	0.000~10.000秒	0.800
C3-02	自動電壓調節開關(AVR)	0:無效 1:全速度區域有效 2:在等速與加速時間開啟(VF)/在減速時間開啟(OLV) 3:全力減速(VF)	1
C3-03	自動電壓調節反應時間	0.000~20.000秒	0.050
C3-04	電流振盪補償增益	0.0~500.0	0.0
C3-05	電流振盪補償反應時間	0.000~1.000秒	0.000
C3-06	自動轉矩補償增益	0.0~25.5	1.0
C3-07	自動轉矩補償反應時間	0.000~20.000秒	1.000
C3-08	低速滑差補償增益	0~100	0
C3-10	馬達2滑差補償	-60.0~60.0Hz	0.0
C3-11	馬達2滑差補償反應時間	0.000~10.000秒	0.800
C3-12	馬達2自動電壓調節開關(AVR)	0:無效 1:全速度區域有效 2:在等速與加速時間開啟(VF)/在減速時間開啟(OLV) 3:全力減速(VF)	1
C3-13	馬達2自動電壓調節反應時間	0.000~20.000 秒	1.000
C3-14	馬達2電流振盪補償增益	0.0~500.0	1.0
C3-15	馬達2電流振盪補償反應時間	0.000~1.000秒	0.010
C3-16	馬達2自動轉矩補償增益	0.0~25.5	1.0
C3-17	馬達2自動轉矩補償反應時間	0.000~20.000秒	1.000
C3-18	馬達2低速滑差補償增益	0~100	0
C3-20	電流震盪補償增益	0.0~300.0	10.0
C3-21	電流震盪補償濾波	0.000~1.000	0.500
C3-22	馬達2電流震盪補償增益	0.0~300.0	0.0
C3-23	馬達2電流震盪補償濾波	0.000~1.000	0.100
C4-00	載波頻率	0~6	1

項次	名稱	設定範圍	dF60
C4-00	載波頻率	0~6	1
C5-00	速度控制比例增益1	0.00~300.00	2.00
C5-01	速度控制積分時間1	0.000~10.000秒	0.05
C5-02	速度控制比例增益2	0.00~300.00	4.00
C5-03	速度控制積分時間2	0.000~10.000秒	0.050
C5-06	速度控制反應延遲時間	0.000~0.500秒	0.200
C5-07	速度控制增益切換頻率	0.0~400.0Hz	120.0
C5-08	速度控制積分限制	0~400%	400
C5-09	速度估測器比例增益	0.00~10.00	0.25
C5-10	速度估測器積分增益	0.0~200.0	25.0
C5-11	EMF速度估測器比例增益高速區	0.01~100.00	1.60
C5-12	EMF速度估測器比例增益低速區	0.01~100.00	0.8
C5-13	EMF補償比例增益	0.00~100.00	1.00
C5-14	EMF補償積分增益	0.00~100.00	16.00
C7-00	IF模式電流準位	0.00~1.00	0.00
C7-01	PM控制方法切換點	0.0~100.0Hz	20.0
C7-02	HFI訊號濾波	0.000~1.000	0.000
C7-03	HFI控制設定	0:直流制動定位 1:HFI定位 2:PM磁極偵測 3:HFI訊號偵測	1
C7-04	HFI初始磁極位置偵測最長時間	0.00~5.00秒	0.50
C7-05	HFI角度偏移	-1.00~1.00	0.10
C7-06	HFI頻率	0~2000Hz	800
C7-07	HFI電壓	0.00~0.50	0.20
C7-08	HFI完成判斷準位	-1.00~1.00	0.00
C7-10	D軸電流偏差值	-0.50~0.50	0.00
C7-11	電壓利用率放大比例	0~10	0
C7-12	脈衝定位脈寬	1~1000	150
d1-00	多段速度0	0.00~600.00	60.00
d1-01	多段速度1	0.00~600.00	10.00
d1-02	多段速度2	0.00~600.00	20.00
d1-03	多段速度3	0.00~600.00	0.00
d1-04	多段速度4	0.00~600.00	0.00
d1-05	多段速度5	0.00~600.00	0.00
d1-06	多段速度6	0.00~600.00	0.00
d1-07	多段速度7	0.00~600.00	0.00
d1-08	多段速度8	0.00~600.00	0.00
d1-09	多段速度9	0.00~600.00	0.00
d1-10	多段速度10	0.00~600.00	0.00
d1-11	多段速度11	0.00~600.00	0.00
d1-12	多段速度12	0.00~600.00	0.00
d1-13	多段速度13	0.00~600.00	0.00
d1-14	多段速度14	0.00~600.00	0.00
d1-15	多段速度15	0.00~600.00	0.00
d1-16	主動速度	0.00~600.00	6.00
d2-00	輸出頻率限制選擇	0:由d2-01及d2-02設定 1:由d2-03及d2-04設定	0
d2-01	輸出頻率上限(%)	0.00~1.00	1.00

項次	名稱	設定範圍	dF60
d2-02	輸出頻率下限(%)	0.00-1.00	0.00
d2-03	輸出頻率上限(Hz)	0.00-600.00Hz	60.00
d2-04	輸出頻率下限(Hz)	0.00-600.00Hz	0.00
d3-00	跳躍頻率一	0.1-600.0Hz	0.0
d3-01	跳躍頻率二	0.1-600.0Hz	0.0
d3-02	跳躍頻率三	0.1-600.0Hz	0.0
d3-03	跳躍頻率區間	0.1-20.0Hz	1.0
d4-00	UP/DOWN 記憶選擇	0:無效 1:有效	0
d4-01	UP/DOWN 頻率調整	0.01-25.00Hz	0.01
d4-02	連續加減速 反應時間	0:邊緣觸發 1-5:反應時間設定(秒)	0
d4-03	UP/DOWN 頻率命令	0.00-600.00Hz	0.00
d4-04	連續加減速 頻率變化率	0.01-25.00Hz	4.00
d5-01	轉矩控制選擇	0:速度控制 1:轉矩控制	0
d5-02	轉矩命令 延遲時間	0-1000毫秒	0
d5-03	速度限制選擇	0:由頻率命令限制 1:由 d5-04 設定值限制	0
d5-04	速度限制	-120-120%	0
d5-05	速度限制偏壓	0-120%	10
d5-06	速度/轉矩控制切 換保持時間	0-1000毫秒	0
d5-08	單向速度限制偏 壓選擇	0:無效(雙方向) 1:有效(單方向)	1
d5-10	T/F 曲線 最大扭力增益	0-2.000	1.000
d5-11	T/F 曲線 最大頻率	0-600.0	60.0
d5-12	T/F 曲線 最小扭力增益	0-2.000	1.000
d5-13	T/F 曲線 最小頻率	0-600.0	0.0
d6-00	磁場弱化等級	0-100%	80%
d6-01	磁場弱化 頻率下限	0-400Hz	0.0
d7-00	偏壓頻率 0	-1.00-1.00	0.00
d7-01	偏壓頻率 1	-1.00-1.00	0.00
d7-02	偏壓頻率 2	-1.00-1.00	0.00
E1-00	最大輸出頻率	0.1-600.0Hz	60.0
E1-01	最大輸出電壓	0.0-255.0V (220V 系列) 0.0-510.0V (380V 系列)	220.0 380.0
E1-02	基底頻率	0.1-600.0Hz	60.0
E1-03	基底電壓	0.0-255.0V (220V 系列) 0.0-510.0V (380V 系列)	220.0 380.0
E1-04	啟動頻率	0.1-10.0Hz	0.5
E1-05	啟動電壓	0.1-50.0V (220V 系列) 0.1-100.0V (380V 系列)	8.0 12.0
E1-06	第一轉折點頻率	0.1-600.0Hz	0.0
E1-07	第一轉折點電壓	0.0-255.0V (220V 系列) 0.0-510.0V (380V 系列)	0
E1-08	第二轉折點頻率	0.1-600.0Hz	0.0
E1-09	第二轉折點電壓	0.0-255.0V (220V 系列) 0.0-510.0V (380V 系列)	0
E1-10	輸出電壓 限制選擇	0:VF 曲線之輸出電壓無限制 1:VF 曲線之輸出電壓有限制	0
E1-11	VF 曲線	0:線性 3:1.7 次方曲線 1:省能源裝置 4:1.5 次方曲線 2:2 次方曲線	0
E1-12	非線性曲線 起始頻率	0.1-600.0Hz	0.0
E1-13	非線性曲線 起始電壓	0.1-255.0V (220V 系列) 0.1-510.0V (380V 系列)	0.0

項次	名稱	設定範圍	dF60
E1-14	加速時升壓比	0-100	0
E1-15	升壓後降壓時間	1.0-60.0 毫秒	10.0
E2-01	馬達額定電流	10-150%變頻器額定電流	—
E2-02	馬達額定滑差	0.00-20.00Hz	—
E2-03	馬達無載電流	0-馬達額定電流	—
E2-04	馬達極數	1-24	4
E2-05	馬達線間電阻	0.001-65.000Ω	—
E2-06	馬達漏電感	0.01-40.0%	—
E2-07	馬達鐵芯 飽和係數1	0.01-1.00	0.9
E2-08	馬達鐵芯 飽和係數2	0.01-1.00	0.8
E2-09	馬達鐵芯 飽和係數3	0.01-1.00	0.7
E2-11	PM馬達Ld	0.001-60.000mH	3.000
E2-12	PM馬達Lq	0.001-60.000mH	3.000
E2-13	PM馬達 反電動勢常數	0.0-6500.0	60.0
E3-00	馬達2 最大輸出頻率	0.1-600.0Hz	60.0
E3-01	馬達2 最大輸出電壓	0.0-255.0V (220V 系列) 0.0-510.0V (380V 系列)	220.0 380.0
E3-02	馬達2 基底頻率	0.1-600.0Hz	60.0
E3-03	馬達2 基底電壓	0.0-255.0V (220V 系列) 0.0-510.0V (380V 系列)	220.0 380.0
E3-04	馬達2 啟動頻率	0.1-10.0Hz	0.5
E3-05	馬達2 啟動電壓	0.1-50.0V (220V 系列) 0.1-100.0V (380V 系列)	8.0 12.0
E3-06	馬達2 第一轉折點頻率	0.1-600.0Hz	0.0
E3-07	馬達2 第一轉折點電壓	0.0-255.0V (220V 系列) 0.0-510.0V (380V 系列)	0
E3-08	馬達2 第二轉折點頻率	0.1-600.0Hz	0.0
E3-09	馬達2 第二轉折點電壓	0.0-255.0V (220V 系列) 0.0-510.0V (380V 系列)	0
E3-10	馬達2 輸出電壓 限制選擇	0:VF 曲線之輸出電壓無限制 1:VF 曲線之輸出電壓有限制	0
E3-11	馬達2 VF 曲線	0:線性 3:1.7 次方曲線 1:省能源裝置 4:1.5 次方曲線 2:2 次方曲線	0
E3-12	馬達2 非線性曲 線起始頻率	0.0-600.0Hz	0.0
E3-13	馬達2 非線性曲 線起始電壓	0.0-255.0V (220V 系列) 0.1-510.0V (380V 系列)	0.0
E3-14	加速時升壓比	0-100	0
E3-15	升壓後降壓時間	1.0-60.0 毫秒	10.0
E4-01	馬達2額定電流	10-150%變頻器額定電流	—
E4-02	馬達2額定滑差	0.01-20.00Hz	—
E4-03	馬達2無載電流	0-馬達額定電流	—
E4-04	馬達2極數	1-24	4
E4-05	馬達2線間電阻	0.001-65.000Ω	—
E4-06	馬達2漏電感	0.01-40.0%	—
E4-07	馬達2鐵芯 飽和係數1	0.01-1.00	0.9
E4-08	馬達2鐵芯 飽和係數2	0.01-1.00	0.8
E4-09	馬達2鐵芯 飽和係數3	0.01-1.00	0.7
E4-11	PM馬達2 Ld	0.001-60.000mH	3.000
E4-12	PM馬達2 Lq	0.001-60.000mH	3.000
E4-13	PM馬達2 反電動勢常數	0.01-6500.0	60.0
F1-04	過速發生時 的動作選擇	0:無 2:減速停止 1:警告 3:自由運轉停止	3
F1-05	過速檢出單位	0-120%	115
F1-06	過速檢出時間	0.0-2.0 秒	1.0
F1-07	速度偏差過大 之動作選擇	0:無 2:減速停止 1:警告 3:自由運轉停止	3

項次	名稱	設定範圍	dF60	項次	名稱	設定範圍	dF60																								
F1-08	速度偏差過大之檢出準位	0~50%	10	H1-10	X3反應時間	1~500毫秒	10																								
F1-09	速度偏差過大之檢出時間	0.0~10.0 秒	0.5	H1-11	X4反應時間	1~500毫秒	10																								
H1-00	多機能輸入端子設定(X1)	0:無 ±1:寸動命令 ±2:正轉啟動命令 ±3:反轉啟動命令 ±4:啟動命令 ±5:正轉方向選擇 ±6:停止命令 ±7:副頻率選擇 ±8:副加減速選擇 ±9:多段速度命令1 ±10:多段速度命令2 ±11:多段速度命令3 ±12:多段速度命令4 ±13:加減速選擇1 ±14:加減速選擇2 ±15:多段速度+加減速選擇1 ±16:多段速度+加減速選擇2 ±17:重置命令 ±18:UP命令 ±19:DOWN命令 ±20:UP/DOWN頻率命令確認 ±21:UP/DOWN頻率命令清除 ±22:外部異常命令(EF) ±23:遮斷輸出命令(bb) ±24:自由運轉停止命令(Fr) ±25:加/減速禁止命令 ±26:由最大頻率作速度追蹤 ±27:由頻率命令作速度追蹤 ±28:程序運轉啟動命令 ±29:程序運轉暫停命令 ±30:程式控制保持命令 ±31:直流制動致能(停止時) ±32:電流限制致能 ±33:副運轉命令選擇 ±34:副正反轉方向選擇 ±35:副頻率+副運轉+副正反轉方向選擇 ±36:PID積分重置 ±37:PID積分保持 ±38:PID啟用 ±39:PID第二組參數選擇 ±40:PID緩啟動取消 ±41:快速停止 ±42:LOCAL/ REMOTE選擇 ±43:弱磁命令 ±44:保留 ±45:變頻器啟用 ±46:正反轉偵測(VF簡易速度回授)	2	H1-01	多機能輸入端子設定(X2)	0:無 ±1:寸動命令 ±2:正轉啟動命令 ±3:反轉啟動命令 ±4:啟動命令 ±5:正轉方向選擇 ±6:停止命令 ±7:副頻率選擇 ±8:副加減速選擇 ±9:多段速度命令1 ±10:多段速度命令2 ±11:多段速度命令3 ±12:多段速度命令4 ±13:加減速選擇1 ±14:加減速選擇2 ±15:多段速度+加減速選擇1 ±16:多段速度+加減速選擇2 ±17:重置命令 ±18:UP命令 ±19:DOWN命令 ±20:UP/DOWN頻率命令確認 ±21:UP/DOWN頻率命令清除 ±22:外部異常命令(EF) ±23:遮斷輸出命令(bb) ±24:自由運轉停止命令(Fr) ±25:加/減速禁止命令 ±26:由最大頻率作速度追蹤 ±27:由頻率命令作速度追蹤 ±28:程序運轉啟動命令 ±29:程序運轉暫停命令 ±30:程式控制保持命令 ±31:直流制動致能(停止時) ±32:電流限制致能 ±33:副運轉命令選擇 ±34:副正反轉方向選擇 ±35:副頻率+副運轉+副正反轉方向選擇 ±36:PID積分重置 ±37:PID積分保持 ±38:PID啟用 ±39:PID第二組參數選擇 ±40:PID緩啟動取消 ±41:快速停止 ±42:LOCAL/ REMOTE選擇 ±43:弱磁命令 ±44:保留 ±45:變頻器啟用 ±46:正反轉偵測(VF簡易速度回授)	3	H1-02	多機能輸入端子設定(X3)	0:無 ±1:寸動命令 ±2:正轉啟動命令 ±3:反轉啟動命令 ±4:啟動命令 ±5:正轉方向選擇 ±6:停止命令 ±7:副頻率選擇 ±8:副加減速選擇 ±9:多段速度命令1 ±10:多段速度命令2 ±11:多段速度命令3 ±12:多段速度命令4 ±13:加減速選擇1 ±14:加減速選擇2 ±15:多段速度+加減速選擇1 ±16:多段速度+加減速選擇2 ±17:重置命令 ±18:UP命令 ±19:DOWN命令 ±20:UP/DOWN頻率命令確認 ±21:UP/DOWN頻率命令清除 ±22:外部異常命令(EF) ±23:遮斷輸出命令(bb) ±24:自由運轉停止命令(Fr) ±25:加/減速禁止命令 ±26:由最大頻率作速度追蹤 ±27:由頻率命令作速度追蹤 ±28:程序運轉啟動命令 ±29:程序運轉暫停命令 ±30:程式控制保持命令 ±31:直流制動致能(停止時) ±32:電流限制致能 ±33:副運轉命令選擇 ±34:副正反轉方向選擇 ±35:副頻率+副運轉+副正反轉方向選擇 ±36:PID積分重置 ±37:PID積分保持 ±38:PID啟用 ±39:PID第二組參數選擇 ±40:PID緩啟動取消 ±41:快速停止 ±42:LOCAL/ REMOTE選擇 ±43:弱磁命令 ±44:保留 ±45:變頻器啟用 ±46:正反轉偵測(VF簡易速度回授)	1	H1-03	多機能輸入端子設定(X4)	0:無 ±1:寸動命令 ±2:正轉啟動命令 ±3:反轉啟動命令 ±4:啟動命令 ±5:正轉方向選擇 ±6:停止命令 ±7:副頻率選擇 ±8:副加減速選擇 ±9:多段速度命令1 ±10:多段速度命令2 ±11:多段速度命令3 ±12:多段速度命令4 ±13:加減速選擇1 ±14:加減速選擇2 ±15:多段速度+加減速選擇1 ±16:多段速度+加減速選擇2 ±17:重置命令 ±18:UP命令 ±19:DOWN命令 ±20:UP/DOWN頻率命令確認 ±21:UP/DOWN頻率命令清除 ±22:外部異常命令(EF) ±23:遮斷輸出命令(bb) ±24:自由運轉停止命令(Fr) ±25:加/減速禁止命令 ±26:由最大頻率作速度追蹤 ±27:由頻率命令作速度追蹤 ±28:程序運轉啟動命令 ±29:程序運轉暫停命令 ±30:程式控制保持命令 ±31:直流制動致能(停止時) ±32:電流限制致能 ±33:副運轉命令選擇 ±34:副正反轉方向選擇 ±35:副頻率+副運轉+副正反轉方向選擇 ±36:PID積分重置 ±37:PID積分保持 ±38:PID啟用 ±39:PID第二組參數選擇 ±40:PID緩啟動取消 ±41:快速停止 ±42:LOCAL/ REMOTE選擇 ±43:弱磁命令 ±44:保留 ±45:變頻器啟用 ±46:正反轉偵測(VF簡易速度回授)	22	H1-04	多機能輸入端子設定(X5)	0:無 ±1:寸動命令 ±2:正轉啟動命令 ±3:反轉啟動命令 ±4:啟動命令 ±5:正轉方向選擇 ±6:停止命令 ±7:副頻率選擇 ±8:副加減速選擇 ±9:多段速度命令1 ±10:多段速度命令2 ±11:多段速度命令3 ±12:多段速度命令4 ±13:加減速選擇1 ±14:加減速選擇2 ±15:多段速度+加減速選擇1 ±16:多段速度+加減速選擇2 ±17:重置命令 ±18:UP命令 ±19:DOWN命令 ±20:UP/DOWN頻率命令確認 ±21:UP/DOWN頻率命令清除 ±22:外部異常命令(EF) ±23:遮斷輸出命令(bb) ±24:自由運轉停止命令(Fr) ±25:加/減速禁止命令 ±26:由最大頻率作速度追蹤 ±27:由頻率命令作速度追蹤 ±28:程序運轉啟動命令 ±29:程序運轉暫停命令 ±30:程式控制保持命令 ±31:直流制動致能(停止時) ±32:電流限制致能 ±33:副運轉命令選擇 ±34:副正反轉方向選擇 ±35:副頻率+副運轉+副正反轉方向選擇 ±36:PID積分重置 ±37:PID積分保持 ±38:PID啟用 ±39:PID第二組參數選擇 ±40:PID緩啟動取消 ±41:快速停止 ±42:LOCAL/ REMOTE選擇 ±43:弱磁命令 ±44:保留 ±45:變頻器啟用 ±46:正反轉偵測(VF簡易速度回授)	17	H1-05	多機能輸入端子設定(X6)	0:無 ±1:寸動命令 ±2:正轉啟動命令 ±3:反轉啟動命令 ±4:啟動命令 ±5:正轉方向選擇 ±6:停止命令 ±7:副頻率選擇 ±8:副加減速選擇 ±9:多段速度命令1 ±10:多段速度命令2 ±11:多段速度命令3 ±12:多段速度命令4 ±13:加減速選擇1 ±14:加減速選擇2 ±15:多段速度+加減速選擇1 ±16:多段速度+加減速選擇2 ±17:重置命令 ±18:UP命令 ±19:DOWN命令 ±20:UP/DOWN頻率命令確認 ±21:UP/DOWN頻率命令清除 ±22:外部異常命令(EF) ±23:遮斷輸出命令(bb) ±24:自由運轉停止命令(Fr) ±25:加/減速禁止命令 ±26:由最大頻率作速度追蹤 ±27:由頻率命令作速度追蹤 ±28:程序運轉啟動命令 ±29:程序運轉暫停命令 ±30:程式控制保持命令 ±31:直流制動致能(停止時) ±32:電流限制致能 ±33:副運轉命令選擇 ±34:副正反轉方向選擇 ±35:副頻率+副運轉+副正反轉方向選擇 ±36:PID積分重置 ±37:PID積分保持 ±38:PID啟用 ±39:PID第二組參數選擇 ±40:PID緩啟動取消 ±41:快速停止 ±42:LOCAL/ REMOTE選擇 ±43:弱磁命令 ±44:保留 ±45:變頻器啟用 ±46:正反轉偵測(VF簡易速度回授)	0	H1-06	多機能輸入端子設定(X7)	±47:外部過溫警告(OH3) ±48:馬達2選擇 ±49:偏壓頻率0 ±50:偏壓頻率1 ±51:偏壓頻率2 ±52:計數輸入 ±53:計數清除 ±54:計時器輸入 ±55:速度/轉矩控制切換 ±56:外部異常1命令(EF1) ±57:保留 ±58:自動速度調整增益切換 ±59:自動速度調整積分重置 ±60:擺頻功能取消 ±61:類比輸入源功能選擇 ±62:PID致能 ±63:滿水保護命令 ±64:火災模式	0	H1-08	X1反應時間	1~500毫秒	10
H1-09	X2反應時間	1~500毫秒	10	H1-12	X5反應時間	1~500毫秒	10																								
				H1-13	X6反應時間	1~500毫秒	10																								
				H1-14	X7反應時間	1~500毫秒	10																								
				H1-15	X8反應時間	1~500毫秒	10																								
				H2-00	多機能輸出端子設定(Y1)	0:無 ±1:運轉中檢出 ±2:等速中檢出 ±3:零速中檢出 ±4:頻率偵測 ±5:系統過負載檢出(OLO) ±6:失速防止檢出 ±7:低電壓檢出(LE) ±8:煞車動作檢出 ±9:瞬停復電再啟動動作檢出 ±10:異常再啟動動作中檢出 ±11:異常檢出 ±12:程序運轉中檢出 ±13:程序運轉階段完成檢出 ±14:程序運轉循環完成檢出 ±15:程序運轉暫停檢出 ±16:程序運轉保持檢出 ±17:計數器值到檢出1 ±18:計數器值到檢出2 ±19:計數器溢位檢出 ±20:計時器輸出 ±21:反轉檢出 ±22:散熱片溫度警告檢出(Ht) ±23:風扇運轉檢出 ±25:PID回授喪失檢出 ±26:PID回授過高檢出 ±27:PID休眠檢出 ±28:類比輸入檢測1:警訊檢出 ±29:類比輸入檢測1:跳脫檢出 ±30:類比輸入檢測2:警訊檢出 ±31:類比輸入檢測2:跳脫檢出 ±32:LOCAL/REMOTE 狀態 ±33:變頻器運轉準備完畢 ±34:變頻器啟用檢出 ±35:快速停止中檢出 ±36:遮斷輸出中檢出 ±37:速度追蹤中檢出 ±38:頻率偵測(含方向) ±39:頻率命令喪失檢出 ±40:轉矩偵測1 ±41:轉矩偵測2 ±42:馬達2選擇 ±43:擺頻功能檢出 ±44:擺頻功能上升 ±45:回升動作檢出 ±46:轉矩限制檢出 ±47:轉矩控制速度限制檢出	3	H2-01	多機能輸出端子設定(Y2)	0:無 ±1:運轉中檢出 ±2:等速中檢出 ±3:零速中檢出 ±4:頻率偵測 ±5:系統過負載檢出(OLO) ±6:失速防止檢出 ±7:低電壓檢出(LE) ±8:煞車動作檢出 ±9:瞬停復電再啟動動作檢出 ±10:異常再啟動動作中檢出 ±11:異常檢出 ±12:程序運轉中檢出 ±13:程序運轉階段完成檢出 ±14:程序運轉循環完成檢出 ±15:程序運轉暫停檢出 ±16:程序運轉保持檢出 ±17:計數器值到檢出1 ±18:計數器值到檢出2 ±19:計數器溢位檢出 ±20:計時器輸出 ±21:反轉檢出 ±22:散熱片溫度警告檢出(Ht) ±23:風扇運轉檢出 ±25:PID回授喪失檢出 ±26:PID回授過高檢出 ±27:PID休眠檢出 ±28:類比輸入檢測1:警訊檢出 ±29:類比輸入檢測1:跳脫檢出 ±30:類比輸入檢測2:警訊檢出 ±31:類比輸入檢測2:跳脫檢出 ±32:LOCAL/REMOTE 狀態 ±33:變頻器運轉準備完畢 ±34:變頻器啟用檢出 ±35:快速停止中檢出 ±36:遮斷輸出中檢出 ±37:速度追蹤中檢出 ±38:頻率偵測(含方向) ±39:頻率命令喪失檢出 ±40:轉矩偵測1 ±41:轉矩偵測2 ±42:馬達2選擇 ±43:擺頻功能檢出 ±44:擺頻功能上升 ±45:回升動作檢出 ±46:轉矩限制檢出 ±47:轉矩控制速度限制檢出	2	H2-04	多機能輸出端子設定(Ta1,Tb1)	0:無 ±1:運轉中檢出 ±2:等速中檢出 ±3:零速中檢出 ±4:頻率偵測 ±5:系統過負載檢出(OLO) ±6:失速防止檢出 ±7:低電壓檢出(LE) ±8:煞車動作檢出 ±9:瞬停復電再啟動動作檢出 ±10:異常再啟動動作中檢出 ±11:異常檢出 ±12:程序運轉中檢出 ±13:程序運轉階段完成檢出 ±14:程序運轉循環完成檢出 ±15:程序運轉暫停檢出 ±16:程序運轉保持檢出 ±17:計數器值到檢出1 ±18:計數器值到檢出2 ±19:計數器溢位檢出 ±20:計時器輸出 ±21:反轉檢出 ±22:散熱片溫度警告檢出(Ht) ±23:風扇運轉檢出 ±25:PID回授喪失檢出 ±26:PID回授過高檢出 ±27:PID休眠檢出 ±28:類比輸入檢測1:警訊檢出 ±29:類比輸入檢測1:跳脫檢出 ±30:類比輸入檢測2:警訊檢出 ±31:類比輸入檢測2:跳脫檢出 ±32:LOCAL/REMOTE 狀態 ±33:變頻器運轉準備完畢 ±34:變頻器啟用檢出 ±35:快速停止中檢出 ±36:遮斷輸出中檢出 ±37:速度追蹤中檢出 ±38:頻率偵測(含方向) ±39:頻率命令喪失檢出 ±40:轉矩偵測1 ±41:轉矩偵測2 ±42:馬達2選擇 ±43:擺頻功能檢出 ±44:擺頻功能上升 ±45:回升動作檢出 ±46:轉矩限制檢出 ±47:轉矩控制速度限制檢出	11	H2-05	多機能輸出端子設定(Ta2,Tc2)	0:無 ±1:運轉中檢出 ±2:等速中檢出 ±3:零速中檢出 ±4:頻率偵測 ±5:系統過負載檢出(OLO) ±6:失速防止檢出 ±7:低電壓檢出(LE) ±8:煞車動作檢出 ±9:瞬停復電再啟動動作檢出 ±10:異常再啟動動作中檢出 ±11:異常檢出 ±12:程序運轉中檢出 ±13:程序運轉階段完成檢出 ±14:程序運轉循環完成檢出 ±15:程序運轉暫停檢出 ±16:程序運轉保持檢出 ±17:計數器值到檢出1 ±18:計數器值到檢出2 ±19:計數器溢位檢出 ±20:計時器輸出 ±21:反轉檢出 ±22:散熱片溫度警告檢出(Ht) ±23:風扇運轉檢出 ±25:PID回授喪失檢出 ±26:PID回授過高檢出 ±27:PID休眠檢出 ±28:類比輸入檢測1:警訊檢出 ±29:類比輸入檢測1:跳脫檢出 ±30:類比輸入檢測2:警訊檢出 ±31:類比輸入檢測2:跳脫檢出 ±32:LOCAL/REMOTE 狀態 ±33:變頻器運轉準備完畢 ±34:變頻器啟用檢出 ±35:快速停止中檢出 ±36:遮斷輸出中檢出 ±37:速度追蹤中檢出 ±38:頻率偵測(含方向) ±39:頻率命令喪失檢出 ±40:轉矩偵測1 ±41:轉矩偵測2 ±42:馬達2選擇 ±43:擺頻功能檢出 ±44:擺頻功能上升 ±45:回升動作檢出 ±46:轉矩限制檢出 ±47:轉矩控制速度限制檢出	1	H3-01	功能選擇(Vin)	0:無 1:主頻率命令(增益前) 2:主頻率增益 3:主頻率偏移(增益後) 4:輔助頻率命令1 5:輔助頻率命令2 6:電流限制 7:PID目標值 8:PID回授值 9:PID差動回授值 10:V/F曲線之V獨立調整 11:類比輸入保護1 12:類比輸入保護2 13:頻率限制 14:正轉轉矩限制 15:反轉轉矩限制 16:回升轉矩限制 17:轉矩命令/轉矩限制 18:轉矩補償 19:一般轉矩限制	1								

項次	名稱	設定範圍	dF60	項次	名稱	設定範圍	dF60				
H3-02	增益比(Vin)	-10.000~10.000	1.000	H5-06	通訊協定選擇	0:Modbus RTU 1:Modbus ASCII	0				
H3-03	偏壓比(Vin)	-10.000~10.000	0.00	H5-07	通訊修改參數選擇	0:儲存於EEPROM 1:不儲存於EEPROM	0				
H3-04	訊號準位選擇(Vin)	0:0~10 Vdc 1:-10~10 Vdc	0	L1-00	馬達輸出電流限制常數(OL2)	0~255	40				
H3-05	反應時間(Vin)	0.000~50.000 秒	0.000	L1-01	馬達接地漏電保護常數(GF)	0~4	3				
H3-11	功能選擇(lin)	0~19(同 H3-01)	0	L1-02	馬達過載保護選擇(OL)	0:無效 1:非變頻馬達 2:變頻馬達(風扇具獨立電源)	1				
H3-12	增益比(lin)	-10.000~10.000	1.000	L1-03	馬達過載跳脫時間	0~10.0分	5.0				
H3-13	偏壓比(lin)	-10.000~10.000	0.00	L1-06	變頻器過熱警 示選擇(OHT)	0:無 2:載波頻率下降 1:保持運轉 3:停止運轉	2				
H3-14	訊號準位選擇(lin)	0:4~20mA 2:0~10V 1:0~20mA	0	L1-07	變頻器過熱警 示準位	45~105℃	70				
H3-15	響應時間(lin)	0.000~50.000 秒	0.000	L1-08	變頻器溫度延遲區間	0.1~10.0℃	3.0				
H3-16	平行偏移量(Vin)	-1.000~1.000	0	L1-09	風扇控制選擇	0:強制風冷 2:溫控風冷 1:運轉風冷	1				
H3-18	平行偏移量(lin)	-1.000~1.000	0	L1-10	風扇動作溫度準位	25~65℃	50				
H3-20	功能選擇(虛擬類比輸入1)	0~19(同 H3-01)	0	L1-11	風扇停止延遲時間	0.1~25.0 分	0.5				
H3-21	虛擬類比輸入1之值	-1.000~1.000	0.000	L1-12	系統過負載檢出設定	0:無效 1:有效	0				
H3-24	類比輸入切換選擇(搭配 H1-□□=±61) 設定-61為反向	端子 OFF	端子 ON	0	L1-13	系統過負載檢出模式	0:頻率等速檢出 1:運轉中檢出	0			
		0 Vin+lin	無效		L1-14	系統過負載後輸出設定	0:過負載檢出後"保持運轉" 1:過負載檢出後"跳脫保護"	0			
		1 Vin+lin	Vin		L1-15	系統過負載檢出準位	30~200%	160			
		2 Vin+lin	lin		L1-16	系統過負載檢出時間	0.1~300.0秒	0.1			
		3 Vin+lin	Vin		L1-17	動態制車設定	0:無效 1:有效 2:有效, DBOH警告 3:有效, DBOH跳脫	1			
4 Vin	lin	H4-00	監視選擇(FM+)	1	L1-18	動態制車動作準位	350~410V(220V系列) 700~820V(380V系列)	380 760			
0:無 1:輸出頻率(補償前) 2:輸出頻率(補償後) 3:頻率命令 4:輸出電壓 5:輸出電流 6:DC bus電壓 7:Vin1端子輸入準位 8:Vin2端子輸入準位 9:lin 端子輸入準位 10:操作器旋鈕輸入準位 11:脈波輸入準位 12:PID 命令 13:PID 回授 14:PID 差動回授 15:PID 最終回授 16:PID 輸入 17:PID 輸出 18:PID 輸出 2 19:變頻器溫度 20:外部(馬達)溫度 21:回授頻率(PG) 22:轉矩命令	L1-19				制車晶體脈波設定	10~90% 50					
H4-01	增益比(FM+)				0~2.000	1.000	L1-20	輸入欠相檢出	0:關閉 1:開啟	1	
H4-02	偏壓比(FM+)				-1.000~1.000	0.000	L1-21	輸出欠相檢出	0:關閉 1:開啟	1	
H4-03	監視選擇(AM+)				0~22(同 H4-00)	5	L1-22	變頻器電流限制準位	0.01~2.00	2.00	
H4-04	增益比(AM+)				0~2.000	1.000	L1-23	熱敏偵測	0:有效 1:無效,送電時啟動風扇 2:無效,變頻器運轉時啟動風扇	0	
H4-05	偏壓比(AM+)				-1.000~1.000	0.000	L1-24	制車電阻警告溫度	10~255℃	120	
H4-07	訊號準位選擇(AM+)				0:0~10V 2:4~20mA 1:0~20mA	1	L1-25	制車電阻阻值	0.01~500.00Ω	400.00	
H5-00	從站位址				0~254	0	L1-26	制車電阻額定功率	0.1~1000.0kW	0.1	
H5-01	通訊傳輸速率				1200 bps	19200 bps	9600	L1-27	制車電阻額定功率溫度	1~1000℃	170
					2400 bps	38400 bps					
H5-02	通訊格式				8, N, 1	8, E, 1	8N1	L2-00	瞬停後電再運轉選擇	0:變頻器不可再啟動 1:變頻器可再啟動 2:變頻器減速停止 3:減速停止期間復電後, 變頻器重新啟動 4:KEB 減速停止(啟動訊號 on 有效) 5:KEB 減速停止及變頻器重新啟動 6:KEB減速停止 7:變頻器可再啟動(從0Hz)	0
					8, N, 2	8, O, 1					
H5-03	通訊回傳等待時間				5~65毫秒	10	L2-01	斷電降速電壓準位	210.0~270.0V(220V系列) 420.0~540.0V(380V系列)	250.0 450.0	
H5-04	通訊逾時處置				0:減速停止 2:警告(Cot) 1:自由運轉停止	0					
H5-05	通訊逾時設定(Cot)				0.0~100.0秒	0					

項次	名稱	設定範圍	dF60	項次	名稱	設定範圍	dF60
L2-02	斷電降速之減算頻率	0.0~20.0Hz	0.5	L4-14	轉矩檢出準位2	0.00~3.00	1.50
L2-03	斷電降速之減速時間1	0.0~3200.0秒	25.0	L4-15	轉矩檢出時間2	0.0~300.0秒	0.1
L2-04	斷電降速之減速時間2	0.0~3200.0秒	25.0	L5-00	異常重試動作選擇	0:異常解除後即重置 1:經過L5-02設定值後重置 PS:只針對OC,OE,GF	0
L2-05	斷電降速之切換頻率	0.0~400.0Hz	0.0	L5-01	異常重試次數	0~16	0
L2-06	KEB目標直流電壓	150~250V (220V系列) 300~500V (380V系列)	250.0 450.0	L5-02	異常重試間隔時間	0.5~600.0秒	10.0
L2-07	KEB比例增益	0.000~5.000	0.12	L5-03	異常重試時異常檢出接點動作選擇	0:不輸出 1:輸出	0
L2-08	KEB積分增益	0.00~50.00	1.00	L5-04	異常訊息自動重置選擇	0:無效 1:有效 PS:只針對LE1,HF1,HF2	0
L2-09	KEB限制	0.0~120.0Hz	60.0	L6-00	類比輸入偵測1跳脫準位(A1 Err)	0.000~1.000	0.000
L2-10	LE偵測時間	0~250毫秒	5	L6-01	類比輸入偵測1警訊準位(A1 Warn)	0.000~1.000	0.000
L3-00	加速中失速防止準位	30~200%	170	L6-02	類比輸入偵測1警訊延遲區間	0.000~1.000	0.000
L3-01	等速中失速防止準位	30~200%	160	L6-03	類比輸入偵測1警訊模式	0:無,只有數位輸出 1:警告 2:減速停止 3:自由運轉停止	0
L3-02	等速中失速防止加速時間	0.1~3200.0秒	15.0	L6-04	類比輸入偵測2跳脫準位(A2 Err)	0.000~1.000	0.000
L3-03	等速中失速防止減速時間	0.1~3200.0秒	15.0	L6-05	類比輸入偵測2警訊準位(A2 Warn)	0.000~1.000	0.000
L3-04	減速中失速防止選擇	0:無效 1:有效	1	L6-06	類比輸入偵測2警訊延遲區間	0.000~1.000	0.000
L3-05	失速防止檢出時間	0~5000毫秒	100	L6-07	類比輸入偵測2警訊模式	0:無,只有數位輸出 1:警告 2:減速停止 3:自由運轉停止	0
L3-06	過電壓抑制功能選擇	0:無效 2:只有等速時啟動 1:有效	0	L6-08	外部異常1動作選擇(EF1)	0:無 1:警告 2:減速停止 3:自由運轉停止 4:自由運轉停止+直流制動	1
L3-07	過電壓抑制動作準位	1.05~2.00	1.20	L6-09	外部異常1偵測選擇(EF1)	0:持續偵測 1:運轉中偵測	1
L3-08	過電壓抑制頻率限制	0.0~30.0Hz	12.0	L7-00	正轉轉矩限制	0.00~3.00	2.00
L3-09	過電壓抑制比例增益	0.000~5.000	0.200	L7-01	反轉轉矩限制	0.00~3.00	2.00
L3-10	過電壓抑制積分增益	0.00~50.00	10.00	L7-02	正轉回升轉矩限制	0.00~3.00	2.00
L3-11	過電壓抑制AVR增益	1.0~5.0	1.0	L7-03	反轉回升轉矩限制	0.00~3.00	2.00
L4-00	等速檢出範圍	0.0~20.0Hz	2.0	P1-00	程序運轉模式	0:運轉階段改變 1:停止後運轉階段改變	0
L4-01	頻率偵測準位	0.0~400.0Hz	0.0	P1-01	程序運轉順序	0:單方向 1:雙方向	0
L4-02	頻率偵測範圍	0.0~20.0Hz	2.0	P1-02	程序運轉循環次數	1~9998:表示循環次數 9999:無限次	1
L4-03	頻率偵測準位(含方向)	-400.0~400.0Hz	0.0	P1-03	傾斜時間單位	0:秒 2:小時	0
L4-04	頻率偵測範圍(含方向)	0.0~20.0Hz	2.0	P1-04	保持時間單位	1:分鐘	0
L4-05	頻率偵測檢出條件	0:遮斷輸出(bb)時不進行檢出 1:遮斷輸出(bb)時也進行檢出	1	P1-05	第0段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
L4-06	頻率命令喪失動作選擇	0:無 2:依L4-07設定運轉 1:停止	0	P1-06	第0段速保持時間	0.0~360.0	0.0
L4-07	頻率命令喪失時頻率命令	0.000~1.000	0.800	P1-07	第1段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
L4-10	轉矩檢出選擇1	0:無效 1:等速時檢出:警告(OL3) 2:運轉時檢出:警告(OL3) 3:等速時檢出:跳脫保護(OL3) 4:運轉時檢出:跳脫保護(OL3) 5:等速時檢出:警告(UL3) 6:運轉時檢出:警告(UL3) 7:等速時檢出:跳脫保護(UL3) 8:運轉時檢出:跳脫保護(UL3)	0	P1-08	第1段速保持時間	0.0~360.0	0.0
L4-11	轉矩檢出準位1	0.00~3.00	1.50	P1-09	第2段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
L4-12	轉矩檢出時間1	0.0~300.0秒	1.50	P1-10	第2段速保持時間	0.0~360.0	0.0
L4-13	轉矩檢出選擇2	0:無效 1:等速時檢出:警告(OL4) 2:運轉時檢出:警告(OL4) 3:等速時檢出:跳脫保護(OL4) 4:運轉時檢出:跳脫保護(OL4) 5:等速時檢出:警告(UL4) 6:運轉時檢出:警告(UL4) 7:等速時檢出:跳脫保護(UL4) 8:運轉時檢出:跳脫保護(UL4)	1	P1-11	第3段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
				P1-12	第3段速保持時間	0.0~360.0	0.0
				P1-13	第4段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
				P1-14	第4段速保持時間	0.0~360.0	0.0
				P1-15	第5段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
				P1-16	第5段速保持時間	0.0~360.0	0.0
				P1-17	第6段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
				P1-18	第6段速保持時間	0.0~360.0	0.0
				P1-19	第7段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
				P1-20	第7段速保持時間	0.0~360.0	0.0
				P1-21	第8段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
				P1-22	第8段速保持時間	0.0~360.0	0.0

項次	名稱	設定範圍	dF60
P1-23	第9段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-24	第9段速保持時間	0.0~360.0	0.0
P1-25	第10段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-26	第10段速保持時間	0.0~360.0	0.0
P1-27	第11段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-28	第11段速保持時間	0.0~360.0	0.0
P1-29	第12段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-30	第12段速保持時間	0.0~360.0	0.0
P1-31	第13段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-32	第13段速保持時間	0.0~360.0	0.0
P1-33	第14段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-34	第14段速保持時間	0.0~360.0	0.0
P1-35	第15段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-36	第15段速保持時間	0.0~360.0	0.0
P1-37	程序運轉控制方向	0~FFFF	0000
P1-38	程序運轉暫停 恢復時模式	0:恢復時從暫停點開始 1:恢復時從慢速起點開始	0
P1-39	程序運轉暫停 開始時模式	0:暫停時含STOP命令 1:暫停時不含STOP命令	0
P2-00	擺頻功能選擇	0:無效 1:等速運轉時輸出擺頻波形 2:運轉時輸出擺頻波形	0
P2-01	擺頻功能增益	0.00~0.20	0.00
P2-02	擺頻波形突變量	0.00~0.50%	0.000
P2-03	擺頻波形突變時間	0.000~0.500秒	0.000
P2-04	擺頻下降時間	0.0~120.0秒	0.0
P2-05	擺頻上升時間	0.0~120.0秒	0.0
o1-00	D軸電流增益	0.01~10.00	1.00
o1-01	Q軸電流增益	0.01~10.00	1.00
o1-02	磁通增益	0.01~5.00	1.00
o1-04	D軸電流比例增益	0.000~60.000	0.700
o1-05	D軸電流積分增益	0.0000~60.000	150.0
o1-06	Q軸電流比例增益	0.000~60.000	0.700
o1-07	Q軸電流積分增益	0.0~6000.0	150.0
o1-08	磁通比例增益	0.000~60.000	2.000
o1-09	磁通積分增益	0.00~600.00	10.00
o1-10	旋轉型自動調測 加速時間	0.0~30.0秒	5.0
o1-11	Deadtime 補償	0~400	90
o1-12	Deadtime 補償角 度	0.0~20.0	6.0
o1-13	馬達電流角度偏移	-30.0~30.0	1.5
o1-14	電壓電流夾角低通 濾波常數-分子	1~5000	64
o1-15	電壓電流夾角低通 濾波常數-分母	1~5000	8
o1-16	反積分終結	0:關閉 1:開啟	0
o1-17	弱磁濾波常數	0.0~6000.0	100.0

## 監看參數一覽表

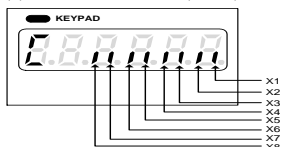
項次	名稱	說明
U1-00	控制模式	0:V/F控制 2:無感測向量控制 6:PM閉迴路控制 1 7:PM閉迴路控制 2
U1-01	頻率命令	顯示頻率命令值(Hz)
U1-02	輸出頻率	顯示輸出頻率(Hz)
U1-03	輸出電壓	顯示內部輸出電壓(V)
U1-04	輸出電流	顯示內部輸出電流(A)
U1-05	DC bus電壓	顯示內部直流電壓(V)
U1-06	變頻器溫度	顯示散熱片溫度(°C)
U1-07	輸入端子狀態	顯示畫面請參考*備註1
U1-08	輸出端子狀態	顯示畫面請參考*備註2
U1-09	馬達轉速	顯示馬達轉速(從輸出頻率推算)
U1-10	功率因數	顯示目前功率因數
U1-11	功因角	顯示目前功因角(電壓電流夾角)
U1-12	補償後之 頻率輸出	顯示補償後的輸出頻率(Hz)
U1-13	變頻器狀態	顯示畫面請參考*備註3
U1-14	輸出功率	顯示輸出功率
U1-15	輸出轉矩%	以百分比顯示向量控制的轉矩命令
U1-16	頻率命令%	以百分比顯示頻率命令
U1-17	輸出頻率%	以百分比顯示輸出頻率
U1-18	輸出功率	以百分比顯示輸出功率
U1-19	錯誤碼(即時)	顯示當前故障內容
U1-20	警告碼(即時)	顯示當前警告內容
U1-21	轉矩命令%	以百分比顯示轉矩命令
U1-22	轉矩補償%	以百分比顯示轉矩補償
U1-24	線速度命令0	顯示線速度命令0
U1-25	線速度監看0	顯示輸出線速度0
U1-26	線速度命令1	顯示線速度命令1
U1-27	線速度監看1	顯示輸出線速度1
U1-28	線速度命令2	顯示線速度命令2
U1-29	線速度監看2	顯示輸出線速度2
U1-30	高頻注入 凸極比監看	顯示高頻注入凸極比
U1-31	PM馬達 轉速估測 (非IF模式)	顯示PM馬達非IF模式下的轉速估測值
U1-32	PM馬達轉速估 測(IF模式)	顯示PM馬達IF模式下的轉速估測值
U1-33	PM馬達反電動 勢常數估測	顯示PM馬達反電動勢常數估測值
U2-00	異常應壓項目	顯示第幾組的異常應壓(A5-00設定)
U2-01	異常碼	顯示異常發生時的異常碼
U2-02	異常發生時 頻率命令	顯示異常發生時的頻率命令(Hz)
U2-03	異常發生時 輸出頻率	顯示異常發生時的輸出頻率(Hz)
U2-04	異常發生時 輸出電壓	顯示異常發生時的輸出電壓(v)
U2-05	異常發生時 輸出電流	顯示異常發生時的輸出電流(A)
U2-06	異常發生時 DC bus電壓	顯示異常發生時的DC bus電壓(V)
U2-07	異常發生時 變頻器溫度	顯示異常發生時的變頻器溫度(°C)
U2-08	異常發生時 累積時間	顯示異常發生時的累積時間(小時)
U2-09	異常發生時 運轉狀態	顯示異常發生時的運轉狀態
U2-10	異常發生時 輸入端子狀態	顯示異常發生時的輸入端子狀態
U2-11	異常發生時 輸出端子狀態	顯示異常發生時的輸出端子狀態
U2-13	異常發生時 轉矩命令%	顯示異常發生時的轉矩命令(%)
U2-14	異常發生時 馬達 q 軸電流	顯示異常發生時馬達的q軸電流(%)

項次	名稱	說明
U2-15	異常發生時馬達d軸電流	顯示異常發生時馬達的d軸電流(%)
U3-00	異常履歷0	顯示最近一筆異常履歷
U3-01	異常履歷1	顯示倒數第二筆異常履歷
U3-02	異常履歷2	顯示倒數第三筆異常履歷
U3-03	異常履歷3	顯示倒數第四筆異常履歷
U3-04	異常履歷4	顯示倒數第五筆異常履歷
U3-05	異常履歷5	顯示倒數第六筆異常履歷
U3-06	異常履歷6	顯示倒數第七筆異常履歷
U3-07	異常履歷7	顯示倒數第八筆異常履歷
U3-08	異常履歷8	顯示倒數第九筆異常履歷
U3-09	異常履歷9	顯示倒數第十筆異常履歷
U4-00	累積送電時間	顯示變頻器累積送電時間(小時)
U4-01	累積運轉時間	顯示變頻器累積運轉時間(小時)
U4-02	冷卻風扇運轉時間	顯示變頻器冷卻風扇運轉時間(小時)
U4-03	冷卻風扇維護	以百分比顯示冷卻風扇累積運轉時間
U4-07	馬達過載累積值	對電流進行時間積分,達到100%後,跳脫馬達過載(OL)。(%)
U4-08	kWh(累積瓦時)低位元	顯示變頻器輸出瓦時,分高低位元顯示。 (例)12345678.9kWh:
U4-09	kWh(累積瓦時)高位元	U4-08:678.9kWh U4-09:12345MWh
U4-10	從Modbus設定的頻率命令	顯示Modbus設定的頻率命令(Hz)
U4-12	頻率命令來源	顯示頻率命令來源 顯示格式:XY-nn X:頻率來源 0=Local 1=主頻率來源 (b1-00) 2=副頻率來源 (b1-01) Y-nn:命令來源 0=0=操作器 1=0-1到1-15=多段速(d1-00到d1-15) 2=00到2-15=類比端子與多段速 3=00=Modbus通訊
U4-13	運轉命令來源	顯示運轉命令來源 顯示格式:XY-nn X:運轉命令 0=Local 1=主運轉命令來源 (b1-02) 2=副運轉命令來源 (b1-03) Y:命令來源 0:操作器 1:多機能端子 2:通訊 nn:運轉命令限制狀態 00:非限制狀態 01:電源啟動時運轉命令ON 02:Local/Remote切換時運轉命令ON 03:過低電壓運轉鎖定中 04:快速停止
U4-14	回投頻率	顯示估測的回投頻率
U4-15	頻率命令	顯示頻率命令值
U4-16	Vin輸入單位	顯示Vin的輸入單位
U4-18	lin輸入單位	顯示lin的輸入單位
U4-19	操作器按鈕輸入單位	顯示操作器按鈕的輸入單位
U4-23	UP/DOWN設定頻率	顯示UP/DOWN的設定頻率(數值同d4-03)
U4-25	通訊設定的轉矩命令	顯示從通訊設定的轉矩命令 *100%對應額定轉矩
U4-26	通訊設定的轉矩補償	顯示從通訊設定的轉矩補償 *100%對應額定轉矩
U5-01	PID目標值	顯示PID目標值(%)
U5-02	PID回投值	顯示PID控制時回投值(%)
U5-03	PID差動回投值	顯示H3-00=9(PID差動回投)的值(%)

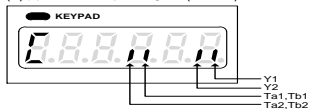
項次	名稱	說明
U5-04	PID最終回投值	顯示PID最終回投值,未使用差動回投時,顯示值與U5-02相同(%)
U5-05	PID輸入值	顯示PID輸入值(%)
U5-06	PID輸出值	顯示PID輸出值(%)
U5-07	PID輸出值2	顯示PID輸出值2(%)
U5-08	PID積分累積值	顯示PID積分累積值(%)
U6-01	馬達q軸電流	顯示馬達2次電流值(%) *100%=馬達額定2次電流
U6-02	馬達d軸電流	顯示馬達激磁電流的計算值(%) *100%=馬達額定2次電流
U6-03	輸出電壓命令(Vq)	顯示相對於馬達2次電流控制的電壓命令(Vac)
U6-04	輸出電壓命令(Vd)	顯示相對於馬達激磁電流控制的電壓命令(Vac)
U6-05	偏壓頻率	顯示目前偏壓頻率(%)
U6-06	脈衝電流監看	監看脈衝電流值(A)
U7-01	程序運轉目前循環次數	顯示程序運轉目前的循環次數
U7-02	程序運轉目前段數	顯示程序運轉目前運轉於第幾段速
U7-03	數位輸入計數器值	顯示計數器的計數值
U7-04	類比輸入電流限制值	顯示類比輸入設定的電流限制值
U7-05	故障重試次數	顯示故障重試的次數
U8-00	程式版本	顯示CPU程式版本
U8-01	程式CRC碼	顯示程式CRC檢查碼
U8-02	參數表CRC碼	顯示參數表CRC檢查碼
U8-03	參數CRC碼	顯示參數CEC檢查碼
U8-04	變頻器馬力數	顯示變頻器馬力數(HP)
U8-05	變頻器額定電流	顯示變頻器額定電流值(A)

備註:

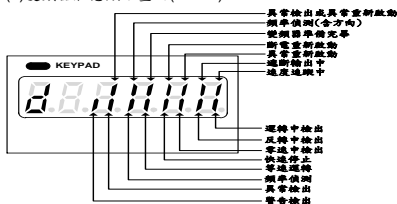
(1)輸入端子狀態顯示畫面(U1-07):



(2)輸入端子狀態顯示畫面(U1-08):














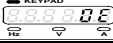
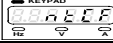
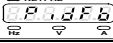
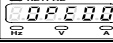
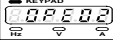
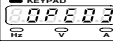




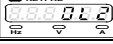
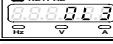

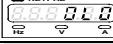
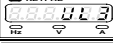
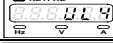




(3)變頻器狀態顯示畫面(U1-13):





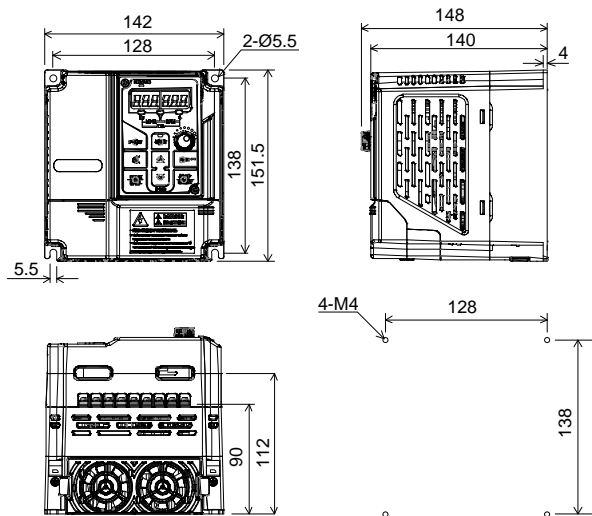
## 變頻器異常跳脫訊息

顯示	說明	顯示	說明
	EEPROM 異常保護		操作器連線中斷 (啟動後)
	出廠 EEPROM 異常保護		變頻器過熱保護
	A/D 轉換器 異常保護		馬達過熱保護
	保險絲開路保護		類比輸入保護 1
	運轉中電源電壓 過低保護		類比輸入保護 2
	變頻器過電流保護		輸入欠相保護
	接地漏電保護		輸出欠相保護
	過電壓保護		熱敏線路異常
	PID 回授信號異常		運轉/停止命令同時動作
	運轉命令上鎖 (電源 ON/OFF)		運轉命令上鎖 (Local/Remote)
	外部異常		外部異常 1
	馬達過負載保護		變頻器過負載保護
	變頻器電流限制		馬達過轉矩保護 1
	馬達過轉矩保護 2		系統過負載保護
	馬達轉矩不足 1		馬達轉矩不足 2
	速度偏差過大		過速保護

## 變頻器警告訊息

顯示	說明	顯示	說明
	電源電壓過低		Err_00:連接線斷線(連接前)
	變頻器遮斷輸出		Err_01:連接線斷線(連線中)
	自由運轉停止		類比輸入警告 1
	停止中過電壓		類比輸入警告 2
	參數上鎖		參數密碼鎖解碼
	通訊逾時檢出		運轉方向命令錯誤
	變頻器過熱保護		外部過溫警告

■ 外型尺寸圖



單位:mm