

1. Fonksiyon listesi

Drive Grubu

LED display	Parametre adı	Min/Maks değeri	Tanımı	Fabrika ayarları	Çalışırken ayarlanma	Sayfa		
0.0	[Frekans komutu]	0/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre sürücünün çıkış frekansını komuta eder. Dururken : Frekans Komutu Çalışırken : Çıkış Frekans Çoklu adım çalışmada: <u>Çoklu-adım frekansı 0.</u> F21 deki değerden büyük bir değere ayarlanamaz- [Max frekans]. 	0.0	O			
ACC	[Hız.Zamanı]	0/6000 [saniye]	<ul style="list-style-type: none"> Çoklu-Hız./Yav. işleminde, bu parametre Hız./Yav. zamanı 0 olarak davranır. 	5.0	O			
dEC	[Yvş.Zamanı]			10.0	O			
Drv	[Sürme modu] (Run/Stop modu)	0/3	0	Keypad üzerindeki Run/Stop tuşuyla	1	X		
			1	Kontrol terminalleri üzerinden Run/Stop			FX : Motor ileri çalışma RX : Motor geri çalışma	
			2				FX : Run/Stop seçilebilir. RX : Motoru ters döndürme	
			3	Haberleşme seçeneği ile çalıştırma				
Frq	[Frekans modu]	0/7	0	Dijital	0	X		
			1				Keypad 1 den ayarlama	
							Keypad 2 den ayarlama	
			2	Analog			V1 1: -10~ +10 V	
			3				V1 2: 0 ~ +10 V	
			4				Terminal I : 0~20 (mA)	
			5					
			6					
7		Terminal V1 1 +Terminal I terminalinden ayarlama						
		V1 2+I terminalinden ayarlama						
		RS 485						
St1	[1-Hız frekansı]	0/400 [Hz]	Bu parametre Çoklu-Adım frekansını Çoklu-Adım çalıştırmada 1 e ayarlar.	10.0	O			
St2	[2-Hız frekansı]		Bu parametre Çoklu-Adım frekansını Çoklu-Adım çalıştırmada 2 ye ayarlar.	20.0	O			
St3	[3-Hız frekansı]		Bu parametre Çoklu-Adım frekansını Çoklu-Adım çalıştırmada 3 e ayarlar.	30.0	O			
CUr	[Çıkış Akımı]		Bu parametre motora giden çıkış akımını gösterir.	-	-			
rPM	[Motor RPM]		Bu parametre motorun dönüş sayısını gösterir (RPM).	-	-			
dCL	[Invertör DC bara gerilimi]		Bu parametre sürücünün içindeki DC bağlantı gerilimini gösterir.	-	-			
vOL	[Kullanıcı gösterge seçimi]		Bu parametre H73 deki seçilmiş olan değeri gösterir. - [İzlenmek istenen değer seçimi].	VOL	-			
			vOL				Çıkış gerilimi	
			POr				Çıkış gücü	
			tOr				Tork	
nOn	[Arıza Gösterimi]		Bu parametre hata anındaki frekans ve çalışma durumları hakkında hata tiplerini görüntüler.	-	-			

drC	[Motor dönme yönünün seçimi]	F/r	Bu parametre - [Drive mode] 0 ya da 1 olarak ayarlandığında- motorun yönünü ayarlamakta kullanılır.		F	O
			F	İleri		
			r	Geri		

1.Fonksiyon grubu

LED display	Parametre adı	Min/Maks Değeri	Tanımı	Fabrika ayarları	Çalışırken ayarlanma	Sayfa
F 0	[Geçme kodu]	0/60	Bu parametrenin içine istenilen kod numarası yazılarak o koda direk geçilir.	1	O	
F 1	[İleri/ Geri çalışmayı engelleme]	0/2	0 İleri ve geri çalışabilme aktif. 1 İleri çalışmayı engelle. 2 Geri çalışmayı engelle.	0	X	
F 2	[Hızlanma tipi]	0/1	0 Lineer	0	X	
F 3	[Yavaşla tipi]		1 S-eğrisi			
F 4	[Stop modu seçimi]	0/2	0 Yavaşlatarak durduruma 1 DC frenlemeyle durdurma 2 Serbest Durdurma	0	X	
F 8 1)	[DC fren başlatma frekansı]	0/60 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre DC frenlemenin başlayacağı frekansı ayarlar. F23 deki değerden daha düşük bir değer seçilemez. - [Başlama Frekansı]. 	5.0	X	
F 9	[DC Fren bekleme zamanı]	0/60 [sn]	<ul style="list-style-type: none"> DC frenleme frekansına ulaşıldığında, sürücü DC frenlemeye başlamak için çıkış vermeden önce ayarlanan süre kadar bekler. 	1.0	X	
F10	[DC Fren gerilimi]	0/200 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre motora uygulanacak DC gerilimi ayarlar. H33 daki değer oranında ayarlanır – [Motorun nominal akımı]. 	50	X	
F11	[DC Fren zamanı]	0/60 [sn]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre durma esnasındaki motora uygulanan DC akımının zamanını ayarlar. 	1.0	X	
F12	[DC Fren start gerilimi]	0/200 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre motor çalışmaya başlamadan önce uygulanacak DC geriliminin oranını ayarlar. H33 ün yüzdesi olarak ayarlanır – [Motorun nominal akımı]. 	50	X	
F13	[DC Fren start zamanı]	0/60 [sn]	<ul style="list-style-type: none"> Motor hızlanmadan önce DC fren başlama zamanı için motora DC gerilim uygulanır. 	0	X	
F14	[Motor manyetiklenme zamanı]	0/60 [sn]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre Sensörsüz vektör kontrolünde motorun hızlanmasından önce motora uygulanacak akımın zamanını ayarlar. 	1.0	X	

1) : Bu fonksiyonu görmek için (DC Frenlemeyle durma) F4 ü 1 e ayarlayın.

1.Fonksiyon grubu

F20	[Jog frekansı]	0/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre Jog çalışması için frekans ayarı yapar. F21 deki değerin üstündeki bir değer ayarlanamaz – [Max frekans]. 	10.0	O					
F21	[Maksimum frekans]	40/400 * [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre sürücünün çıkış yapabileceği en yüksek frekans değerini ayarlar. Hızlanma/Yavaşlama için referans frekansıdır.(Bkz H70) Eğer H40 3'e ayarlanmışsa (Sensörsüz Vektör), 300Hz * e kadar ayarlanabilir.. <p>İkaz : Hiçbir frekans değeri Max. frekans değerinin üstüne ayarlanamaz.</p>	60.0	X					
F22	[Base frekansı]	30/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Sürücü, motora nominal gerilimini bu frekansta verir (motorun etiket değerine bakın). 50Hz'lik motor kullandığınızda, bunu 50Hz'e ayarlayın. 	60.0	X					
F23	[Start frekansı]	0/10 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Sürücü çıkış gerilimini bu frekansta vermeye başlar. Bu frekans alt limittir. 	0.5	X					
F24	[Frekans Üst/Alt limit seçimi]	0/1	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre çalışma frekansının üst ve alt limit değerlerini ayarlama kullanılır. 	0	X					
F25 2)	[Üst limit frekansı]	0/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre çalışma frekansının üst limit değerini ayarlar. F21 deki değerin yukarısında bir değer seçilemez – [Max frekans]. 	60.0	X					
F26	[Alt limit frekansı]	0/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre çalışma frekansının alt limit değerini ayarlar. F25 den fazla - [Üst limit Frekansı] ve F23 den az olamaz– [Başlama frekansı]. 	0.5	X					
F27	[Tork artırma seçimi]	0/1	<table border="1"> <tr> <td>0</td> <td>Manüel tork artırma</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Otomatik tork artırma.</td> </tr> </table>	0	Manüel tork artırma	1	Otomatik tork artırma.	0	X	
0	Manüel tork artırma									
1	Otomatik tork artırma.									
F28	[İleri yönde tork artırma]	0/15 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre motorun ileri çalışma durumunda arttırılacak tork miktarını ayarlar. Max çıkış gerilimi yüzdesiyle orantılıdır. 	5	X					
F29	[Geri yönde tork artırma]		<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre motor ters yönde çalışırken tork miktarını ayarlar. Maks.çıkış geriliminin yüzdesiyle orantılıdır. 	5	X					

1.Fonksiyon grubu

F30	[V/F tipi]	0/2	0	{Lineer}	0	X
			1	{Kare}		
			2	{Kullanıcı tarafından atanan V/F tipi}		
F31	[Kullanıcı V/F frekansı 1]	0/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametrenin aktif durumunda olması için F30 – [V/F tipi] parametresini 2'ye {Kullanıcı tarafından atanan V/F}ayarlayın. F21 – [Maks. frekansı] üzerinde ayarlanmaz. Çıkış geriliminin değeri H70 – [Motor gerilim oranı] parametresinin yüzdesiyle orantılıdır. Burada alt sıradaki parametreleri üst sıradaki parametrelerin değerinden büyük değerlere ayarlanamaz. 	15.0	X	
F32	[Kullanıcı V/F gerilimi 1]	0/100 [%]		25	X	
F33	[Kullanıcı V/F frekansı 2]	0/400 [Hz]		30.0	X	
F34	[Kullanıcı V/F gerilimi 2]	0/100 [%]		50	X	
F35	[Kullanıcı V/F frekansı 3]	0/400 [Hz]		45.0	X	
F36	[Kullanıcı V/F gerilimi 3]	0/100 [%]		75	X	
F37	[Kullanıcı V/F frekansı 4]	0/400 [Hz]		60.0	X	
F38	[Kullanıcı V/F gerilimi 4]	0/100 [%]		100	X	
F39	[Çıkış geriliminin ayarlanması]	40/110 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre çıkış geriliminin miktarını ayarlar. Giriş geriliminin yüzdesiyle orantılıdır. 	100	X	
F40	[Enerji-koruma seviyesi]	0/30 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre yükün durumuna göre çıkış gerilimini düşürür. 	0	0	
F50	[Elektronik sıcaklık seçimi]	0/1	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre motor aşırı ısınma durumu varsa aktif duruma getirilir.(Zamanla ters orantılı). 	0	0	

2) Sadece F24 (Üst/Alt limit seçimi) 1'e ayarlandığında aktif duruma geçer.

3): F30 kodu 2'ye (Kullanıcı tarafından atanan V/F tipi) ayarlandığında aktif duruma geçer.

F51 4)	[1 dakika için elektronik sıcaklık seviyesi]	50/200 [%]	<ul style="list-style-type: none"> This parameter sets max current capable of flowing to the motor continuously for 1 minute. H33 – [Motor nominal akımı] kodunun yüzdesiyle orantılıdır. F52 –[Sürekli elektronik sıcaklık seviyesi] kodunun altında bir değere ayarlanamaz. 	150	0	
	[Sürekli elektronik sıcaklık seviyesi]					
F52			<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre motor sürekli çalışırken ki akım miktarını ayarlar. F51 – [1 dakika için elektronik sıcaklık seviyesi] kodundan büyük değer girilemez . 	100	0	
F53	[Motor soğutma metodu]	0/1	0	Standart motor şaftına direk bağlı soğutma fan tipli.	0	0
			1	Motora ilave soğutma fanlı takılmış tipi.		

1.Fonksiyon grubu

F54	[Aşırı yük uyarı seviyesi]	30/150 [%]	<ul style="list-style-type: none">Bu parametre sürücünün rölesine veya Çok-fonksiyonel çıkış terminaline motordaki akım miktarına göre alarm sinyali çıkışı verir.(Bkn I54, I55).H33-[Motor nominal akımı] kodunun yüzdesiyle orantılıdır.	150	0	
F55	[Aşırı yük uyarı zamanı]	0/30 [sn]	<ul style="list-style-type: none">Bu parametre motordaki akım değeri F54-[Aşırı yük uyarı seviyesi] kodundan F55-[Aşırı yük uyarı zamanı] süresince büyük olursa alarm sinyali çıkışı verir.	10	0	
F56	[Aşırı yük hata seçimi]	0/1	<ul style="list-style-type: none">Bu parametre motorda aşırı yüklenme olduğunda sürücünün çıkışını keser.	1	0	
F57	[Aşırı yük hata seviyesi]	30/200 [%]	<ul style="list-style-type: none">Bu parametre aşırı yük akım miktarını ayarlar.H33- [Motor nominal akımı] kodunun yüzdesiyle orantılıdır.	180	0	
F58	[Aşırı yük hata zamanı]	0/60 [sn]	<ul style="list-style-type: none">Bu parametre motordaki akım değeri F57-[Aşırı yük hata seviyesi] kodundan F58-[Aşırı yük hata zamanı] süresince büyük olursa sürücünün çıkışını keser.	60	0	

4): F50 parametresi 1'e ayarlandığında bu parametre aktif duruma geçer.

1.Fonksiyon grubu

LED display	Parametre adı	Min/Mak değeri	Tanımı	Fabrika ayarları	Çalışırken ayarlama	Sayfa																																								
F59	[Kaybı önleme seçimi]	0/7	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre sürücünün hızlanma esnasında,yavaşlama esnasında veya sabit hızda çalışırken ki tork kaybını önlemede kullanılır. 	0	X																																									
			<table border="1"> <thead> <tr> <th></th> <th>Yavaşlama Esnasında</th> <th>Sabit hızda Çalışırken</th> <th>Hızlanma Esnasında</th> </tr> <tr> <th></th> <th>Bit 2</th> <th>Bit 1</th> <th>Bit 0</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>-</td> <td>-</td> <td>✓</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>-</td> <td>✓</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>-</td> <td>✓</td> <td>✓</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>✓</td> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>✓</td> <td>-</td> <td>✓</td> </tr> <tr> <td>6</td> <td>✓</td> <td>✓</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>7</td> <td>✓</td> <td>✓</td> <td>✓</td> </tr> </tbody> </table>					Yavaşlama Esnasında	Sabit hızda Çalışırken	Hızlanma Esnasında		Bit 2	Bit 1	Bit 0	0	-	-	-	1	-	-	✓	2	-	✓	-	3	-	✓	✓	4	✓	-	-	5	✓	-	✓	6	✓	✓	-	7	✓	✓	✓
							Yavaşlama Esnasında	Sabit hızda Çalışırken	Hızlanma Esnasında																																					
							Bit 2	Bit 1	Bit 0																																					
			0				-	-	-																																					
			1				-	-	✓																																					
			2				-	✓	-																																					
			3				-	✓	✓																																					
			4				✓	-	-																																					
			5				✓	-	✓																																					
6	✓	✓	-																																											
7	✓	✓	✓																																											
F60	[Kaybı önleme seviyesi]	30/150 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre sürücünün hızlanma esnasında,yavaşlama esnasında veya sabit hızda çalışırken oluşan tork kaybındaki akımın miktarını ayarlar. H33- [Motor nominal akımı] parametresinin yüzdesiyle orantılıdır. 	150	X																																									

2.Fonksiyon grubu

LED display	Parametre adı	Min/Mak değeri	Tanımı	Fabrika ayarları	Çalışırken ayarlama	Sayfa
H 0	[Geçme kodu]	1/95	Bu parametrenin içine istenilen kod numarası yazılarak o koda direk geçilir.	1	0	
H 1	[Arıza kaydı 1]	-	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre sürücünün hata anındaki frekansını,akımını ve hızlanma/yavaşlama durumunu kaydeder. (Bknz sayfa 1000). En son hatayı otomatik olarak H 1- [Arıza kaydı 1] kodunda saklar. 	nOn	-	
H 2	[Arıza kaydı 2]	-		nOn	-	
H 3	[Arıza kaydı 3]	-		nOn	-	
H 4	[Arıza kaydı 4]	-		nOn	-	
H 5	[Arıza kaydı 5]	-		nOn	-	
H 6	[Arıza kaydı Reset]	0/1	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre H1-5 kodlarında kaydedilen hata kayıtlarını siler. 	0	0	
H 7	[Dwell frekansı]	F23/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Motora dwell frekansı H8- [Dwell zamanı] süresince uygulandıktan sonra motor çalışma frekansıyla hızlanmaya başlar. [Dwell frekansı] F21- [Maks. Frekans] ile F23- [Start frekansı] arasında bir değere ayarlanabilir. 	5.0	X	
H 8	[Dwell zamanı]	0/10 [sec]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre dwell işleminin zamanını ayarlar. 	0.0	X	
H10	[Frekans geçme seçimi]	0/1	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre makinan yapısında oluşabilecek , istenilmeyen rezonans ve vibrasyonları önlemek için frekans geçme değerlerini ayarlar. 	0	X	
H11	[Alt limit frekansına geçme 1]	0/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Çalışma frekansı H11 ile H16 kodları arasındaki değerlere ayarlanamaz. Burada alt sıradaki parametreleri üst sıradaki parametrelerin değerinden büyük değerlere ayarlanamaz 	10.0	X	
H12	[Üst limit frekansına geçme 1]			15.0	X	
H13	[Alt limit frekansına geçme 2]			20.0	X	
H14	[Üst limit frekansına geçme 2]			25.0	X	
H15	[Alt limit frekansına geçme 3]			30.0	X	
H16	[Üst limit frekansına geçme 3]			35.0	X	
H17	S-Eğrisi Hız./Yvş. start tarafı			1/100 [%]	Eğrideki hızlanma/yavaşlama başlangıç değerini ayarlama kullanılır.Eğer değer büyürse lineer alan daha da küçülür.	40
H18	S-Eğrisi Hız./Yvş. son tarafı	1/100 [%]	Eğrideki hızlanma/yavaşlama son değerini ayarlama kullanılır.Eğer değer büyürse lineer alan daha da küçülür.	40	X	
H19	[Giriş/Çıkış faz kaybında koruma seçimi]	0/3	<ul style="list-style-type: none"> 0: Aktif Değil, 1: çıkış faz koruması. 2: giriş faz koruması 3:giriş /çıkış faz koruması 	0	0	

2.Fonksiyon grubu

H20	[Besleme verilince çalışmaya başlama seçimi]	0/1	<ul style="list-style-type: none">Bu parametre aktif duruma geçmesi için drv parametresinin 1 veya 2'ye (Kontrol terminalleri üzerinden Run/Stop) ayarlanmalı.FX veya RX terminali ON konumundayken sürücüye besleme verildiğinde motor hızlanmaya başlar.	0	O
H21	[Restart after fault reset]	0/1	<ul style="list-style-type: none">Bu parametrenin aktif duruma geçmesi için drv parametresini 1 veya 2'ye (Kontrol terminalleri üzerinden Run/Stop) ayarlanmalı.FX veya RX terminali ON konumundayken arıza resetlendikten sonra motor hızlanmaya başlar.	0	O

1) Ekranda görünmesi için H10 parametresini 1'e ayarlayın.

F2,F3 kodları 1 S-Eğrisine ayarlandığında H17, 18 parametreleri kullanılır.

2.Fonksiyon grubu

LED display	Parametre adı	Min/Mak değeri	Tanımı	Fabrik a ayarlar ı	Çalışırke n ayarlama	Sayfa				
H22 2)	[Hız Arama Seçimi]	0/15	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre sürücünün motoru çalıştırması esnasında oluşabilecek hataları önlemek için aktif duruma geçer. 	0	0					
			1. H20- [Besleme Verilince Start]				2. Anlık besleme kesilmesinde tekrar	3. Arıza olduktan sonra tekrar	4. Normal hızlanma	
			Bit 3				Bit 2	Bit 1	Bit 0	
			0				-	-	-	-
			1				-	-	-	✓
			2				-	-	✓	
			3				-	-	✓	✓
			4				-	✓	-	-
			5				-	✓	-	✓
			6				-	✓	✓	
			7				-	✓	✓	✓
			8				✓	-	-	-
			9				✓	-	-	✓
			10				✓	-	✓	-
			11				✓	-	✓	✓
			12				✓	✓	-	-
13	✓	✓	-	✓						
14	✓	✓	✓	-						
15	✓	✓	✓	✓						
H23	[Hız aramada akım seviyesi]	80/200 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre hız arama esnasında akım miktarını ayarlar. H33- [Motor nominal akımı]. parametresinin yüzdesiyle orantılıdır. 	100	0					
H24	[Hız aramada P kazancı]	0/9999	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre hız aramada Oransal kazancı ayarlar. 	100	0					
H25	[Hız aramada I kazancı]	0/9999	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre hız aramada integral kazancı ayarlar. 	1000	0					

2) #4.Normal acceleration has first priority. Even though #4 is selected along with other bits, Inverter starts Speed search #4.

2.Fonksiyon grubu

LED display	Parametre adı	Min/Mak değeri	Tanımı	Fabrika ayarları	Çalışırken ayarlama	Sayfa	
H26	[Otomatik tekrar çalışma sayısı]	0/10	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre hata resetlendikten sonra otomatik tekrar çalışma sayısını ayarlar. Otomatik tekrar çalışma sayısınınca aktif durumda kalır. Bu parametre sadece [drv] parametresi 1 veya 2 {Run/Stop via control terminal}'ye ayarlanırsa aktif durumda kalır. Bu parametre bazı hatalarda (OHT, LVT, EXT, HWT) aktif olmaz. 	0	O		
H27	[Otomatik tekrar çalışma zamanı]	0/60 [san]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre otomatik tekrar çalışma sayısı arasındaki zamanı ayarlar. 	1.0	O		
H30	[Motor tip seçimi]	0.2/7,5	0.2	0.2 kW	7,5	X	
			-	-			
			-	-			
			-	-			
			7,5	7,5 kW			
H31	[Motor kutup sayısı]	2/12	<ul style="list-style-type: none"> This setting is displayed via rPM in drive group. 	4	X		
H32	[Kayma frekansı oranı]	0/10 [Hz]	$f_s = f_r - \left(\frac{rpm \times P}{120} \right)$ <p>Formülde, f_s = Kayma frekans oranı</p> <p>f_r = Motor Frekansı</p> <p>rpm = Motor devri(RPM)</p> <p>P = Motor kutup sayısı</p>	3.0 2)	X		
H33	[Motor nominal akımı]	1.0/50 [A]	<ul style="list-style-type: none"> Motor etiket değerindeki akımı girin. 	1.8	X		
H34	[Yüksüz Motor Akımı]	0.1/20 [A]	<ul style="list-style-type: none"> Motoru boşta çalıştırırken ki akım değerini girin. Eğer yüksüzken ki akım değerini ölçmeniz zorsa motor nominal akım değerinin 50 % değerini girin. 	0.9	X		
H36	[Motor verimi]	50/100 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Motor verimini girin.(Motor plakası üzerindeki değeri girin). 	72	X		

2.Fonksiyon grubu

H37	[Yük ataleti oranı]	0/2	▪ Motor atalet oranına göre aşağıdakilerden birini seçin.		0	X	
			0	Motor ataletinden 10 kez daha az			
			1	Motor ataleti yaklaşık 10 değerinde			
			2	Motor ataleti 10 katından fazla			
H39	[Taşıma frekansı seçimi]	1/15 [kHz]	▪ Bu parametre motordan duyulan sesi ayarlama kullanılır .Eğer bu değer yüksek bir değere ayarlanırsa sürücüdeki kaçak akım değerini ve sürücüdeki sesin artmasına neden olur.		3	O	
H40	[Kontrol mod seçimi]	0/3	0	{Volt/frekans Kontrol}	0	X	
			1	{Kayma kompanzasyon kontrol}			
			2	{PID Geribesleme kontrol}			
			3	{Sensörsüz vektör kontrol}			
H41	[Otomatik tanıma]	0/1	▪ Bu parametre 1'e ayarlanırsa, H42 ve H43 parametrelerine otomatik olarak değer atar.		0	X	
H42	[Stator direnci (Rs)]	0/5.0[Ω]	▪ Motor statör direncinin değeridir.		-	X	
H44	[Kaçak akım (Lσ)]	0/300.0 [mH]	▪ Motorun statör ve rotor bobininin kaçak akım değeri girilir.		-	X	
H45	Sensörsüz P kazancı	0/32767	▪ Sensörsüz kontrolde P kazancını ayarlama kullanılır.		1000	O	
H46	Sensörsüz I kazancı		▪ Sensörsüz kontrolde I kazancını ayarlama kullanılır.		100	O	
H50 3)	[PID Geribesleme seçimi]	0/1	0	I Terminal girişi (0 ~ 20 mA)	0	X	
			1	V1 Terminal girişi (0 ~ 10 V)			

3) : Eğer H40 parametresi 2'ye (PID kontrol) ayarlanırsa bu parametreler ekranda gözükür.

2.Fonksiyon grubu

LED display	Parametre adı	Min/Mak değeri	Tanımı	Fabrika ayarları	Çalışırken ayarlama	Sayfa	
H51	[PID kontrolünde P kazancını ayarlar]	0/999.9 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre PID kontrolünde kazançları ayarlama kullanılır. 	300.0	O		
H52	[PID kontrolünde İntegral zamanı ayarlar (I kazancı)]	0.1/32.0 [sec]		1.0	O		
H53	[PID kontrolünde Türevsel zamanı ayarlar. (D kazancı)]	0.0 /30.0 [sec]		0.0	O		
H54	[PID kontrolünde F kazancı]	0/999.9 [%]	<ul style="list-style-type: none"> PID kontrolünde ileri kazancı besler. 	0.0	O		
H55	[PID'de çıkış frekans limiti]	0/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre PID kontrolünde çıkış frekansını limitler. F21-[Maks.frrekans] ve H23-[Start frekans] arasındaki bir değere ayarlanabilir. 	60.0	O		
H70	[Hız./Yvş.] için Referans Frekans]	0/1	0	The Accel/Decel time is the time that takes to reach the F21 – [Max frequency] from 0 Hz.	0	X	
			1	The Accel/Decel time is the time that takes to reach a target frequency from the run frequency.			
H71	[Hız./Yvş. zaman birimi ayarı]	0/2	0	Ayarlama birimi: 0.01 saniye.	1	O	
			1	Ayarlama birimi: 0.1 saniye.			
			2	Ayarlama birimi: 1 saniye.			
H72	[Besleme verildiğinde ekranda görünmesi istenilen değerin atanması]	0/13	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre ile sürücüye besleme verildiği anda ekranda görülmesi istenilen parametrenin ekranda gösterilmesini ayarlama kullanılır. 	0	O		
			0				Frekans komutu
			1				Hızlanma zamanı
			2				Yavaşlama zamanı
			3				Sürme modu
			4				Frekans modu
			5				1.Hız frekansı
			6				2.Hız frekansı
			7				3.Hız frekansı
			8				Çıkış akımı
			9				Motor devri [rpm]
							Invertör DC bara gerilimi
			10				
			11				User display select
12	Hata göstergesi						
13	Motor dönüş yönü						
H73	[Seçilen değerin izlenmesi]	0/2	<ul style="list-style-type: none"> Aşağıdaki değerlerden biri vOL - [Kullanıcı gösterge seçimi] üzerinden izleme. 	0	O		
			0				Çıkış gerilimi [V]
			1				Çıkış gücü [kW]
			2	Tork [kgf · m]			
H74	[Motor devir [rpm] gösterge ayarı]	1/1000 [%]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre motorun ekranda göstermesi gereken devir değerini ayarlama kullanılır. $RPM = \left(\frac{120 \times f}{H31} \right) \times \frac{H74}{100}$	100	O		

2.Fonksiyon grubu

H75	DB Resistör operating rate limit select	0-1	0: unlimited 1: use db resistor for the H76 set time	1	0	
H76	Dinamik frenleme direnci görevi	0-30 (%)				
H77						
H78						
H79	[Yazılım versiyonu]	0/10.0	▪ Bu parametre sürücünün yazılım versiyonunu gösterir.		X	
				01/01/0 0		

2.Fonksiyon grubu

H81	[2 nd motor Hız. Zamani]	0/6000 [saniye]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre I20-I24 kodlarından biri 12'ye {2nd motor seçimi} ayarlandığında ve terminal ON konumuna alındığında aktif duruma geçer. 	5.0	O
H82	[2 nd motor Yvş. zamani]			10.0	O
H83	[2 nd motor base frekansı]	30/400 [Hz]		60.0	X
H84	[2 nd motor V/F tipi]	0/2		0	X
H85	[2 nd motor ileri yönde tork artırma]	0/15 [%]		5	X
H86	[2 nd motor geri yönde tork artırma]			150	X
H87	[2 nd motor kayıp önleme seviyesi]	30/150 [%]		150	O
H88	[1.dakika için 2 nd motor Elektronik sıcaklık seviyesi]	50/200 [%]		100	O
H89	[Kalıcı 2 nd motor elektronik sıcaklık seviyesi]			1.8	X
H90	[2 nd motor nominal akımı]	0.1/20 [A]			
H93	[Parametre fabrika ayarlarına çevirme]	0/5	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre bütün parametreleri veya grupları fabrika değerine çevirir. 	0	X
			0	-	
			1	Bütün parametre gruplarını fabrika değerine çevirir.	
			2	Sadece Drive grubu	
			3	Sadece Fonksiyon grubu 1	
			4	Sadece Fonksiyon grubu 2	
			5	Sadece I/O grubu	
H94	[Şifre kaydı]	0/FFF	H95-[Parametre kilidi] için şifre.	0	O
H95	[Parametre kilidi]	0/FFF	Bu parametre H94'te kaydedilen şifre ile parametrelerin programlanmasını önler.	0	O
			UL (Unlock)	Parametre değiştirilir.	
			L (Lock)	Parametre değiştirilmez.	

LED display	Parametre adı	Min/Mak değeri	Tanımı	Fabrik a ayarları	Çalışırke n ayarlama	Sayfa
I 0	[Geçme kodu]	0/63	Bu parametrenin içine istenilen kod numarası yazılarak o koda direk geçilir.	1	0	
I 1	[V0 girişinin filtreleme zaman sabiti]	0/9999	Bu parametre keypad üzerindeki potansiyometreden gelen analog sinyal girişi ayarını yapar.	10	0	
I 2	[V0 girişi Min gerilimi]	0/10 [V]	V0 girişinin minimum gerilimini ayarlar.	0	0	
I 3	[I 2'ye göre Frekans]	0/400 [Hz]	V0 minimum girişine göre minimum frekansı ayarlar.	0.0	0	
I 4	[V0 girişi Maks. Gerilimi]	0/10 [V]	V0 girişinin maksimum gerilimini ayarlar.	10	0	
I 5	[I 4'e göre Frekans]	0/400 [Hz]	V0 maksimum giriş gerilimne göre maksimum frekansı ayarlar.	60.0	0	
I 6	[V1 girişi Filtreleme zaman sabiti]	0/9999	V1 girişinde filtreleme zaman sabitini ayarlar.	10	0	
I 7	[V1 girişi Min gerilimi]	0/10 [V]	V1 girişi minimum gerilimini ayarlar.	0	0	
I 8	[I 7'ye göre Frekans]	0/400 [Hz]	V1 minimum girişine göre minimum frekansı ayarlar.	0.0	0	
I 9	[V1 girişi maks. Gerilim]	0/10 [V]	V1 girişi maksimum gerilimini ayarlar.	10	0	
I10	[I 9'a göre Frekans]	0/400 [Hz]	V1 maksimum giriş gerilimine göre maksimum frekansı ayarlar.	60.0	0	
I11	[I girişi Filtreleme zaman sabiti]	0/9999	I girişi fitreleme zaman sabitini ayarlar.	10	0	
I12	[I girişi minimumakımı]	0/20 [mA]	I girişi minimum akımını ayarlar.	4	0	
I13	[I 12'ye göre Frekans]	0/400 [Hz]	I girişinin minimum akım girişine göre frekansı ayarlar.	0.0	0	
I14	[I girişi maks. Akım]	0/20 [mA]	I girişi maksimum akımını ayarlar.	20	0	
I15	[I 14'e göre Frekans]	0/400 [Hz]	I girişinin maksimum akım girişine göre maksimum frekansı ayarlar.	60.0	0	
I16	[Analog giriş sinyal kaybındaki tavrı]	0/2	0 Kullanılamaz 1 I2/7/12 girilen değerlerden yarısından daha az. 2 I 2/7/12 girilen değerlerin altında	0	0	

I20	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P1]	0/24	0	İleri(Forward) çalış komutu {FX}					0	O	
			1	Geri (Reverse) çalış komutu {RX}							
I21	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P2]		2	Acil Stop Hatası {EST}					1	O	
			3	Arıza olduğunda Resetleme {RST}.							
I22	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P3]		4	Jog işlemi komutu {JOG}					2	O	
			5	1.Hız							
I23	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P4]		6	2.Hız					3	O	
			7	3.Hız							
I24	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P5]		8	1.Hızlanma/Yavaşlama zamanı					4	O	
			9	2.Hızlanma/Yavaşlama zamanı							
			10	3.Hızlanma/Yavaşlama zamanı							
			11	Durma esnasında DC frenleme							
			12	2 nd motor seçimi							
			13	-							
			14	-							
			15	Up-down işlemi		Frekans artma komutu(UP)					
			16			Frekans düşürme komutu (DOWN)					
			17	3-kablo işlemi							
			18	Harici hata: A Kontak (EtA)							
			19	Harici hata: B Kontak (EtB)							
			20	-							
			21	Kontrol modunu PID işlemiyle V/F işlemi arasında değiştirme.							
22	İşlemi harici aparatlarla sürücü arasında değiştirme.										
23	Analog Sinyali Sabit Tutma										
24	Hızlanma/Yavaşlamayı Kaldırma										
I25	[Giriş terminali durumu göstergesi]		BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0	-	-		
			P5	P4	P3	P2	P1				
I26	[Çıkış terminali durumu göstergesi]					BIT1	BIT0				
						30AC	MO				
I27	[Çok-fonksiyonel giriş terminali zaman filtreleme zaman sabiti]	2/50	▪ Eğer ayarlanan değer büyük olursa giriş terminallerinin cevaplama zamanı daha da geçikir.					15	O		

I/O grubu

I30	[4.Hız Frekansı]	0/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> F21-[Maks.Frekans]'dan büyük bir değere ayarlanamaz. 	30.0	O	
I31	[5.Hız Frekansı]			25.0	O	
I32	[6.Hız Frekansı]			20.0	O	
I33	[7.Hız Frekansı]			15.0	O	
I34	[1.Çoklu hızlanma zamanı]	0/6000 [saniye]		3.0	O	
I35	[1.Çoklu yavaşlama zamanı]			3.0		
I36	[2.Çoklu hızlanma zamanı]			4.0		
I37	[2.Çoklu yavaşlama zamanı]			4.0		
I38	[3.Çoklu hızlanma zamanı]			5.0		
I39	[3.Çoklu yavaşlama zamanı]			5.0		
I40	[4.Çoklu hızlanma zamanı]			6.0		
I41	[4.Çoklu yavaşlama zamanı]			6.0		
I42	[5.Çoklu hızlanma zamanı]			7.0		
I43	[5.Çoklu yavaşlama zamanı]			7.0		
I44	[6.Çoklu hızlanma zamanı]			8.0		
I45	[6.Çoklu yavaşlama zamanı]			8.0		
I46	[7.Çoklu hızlanma zamanı]			9.0		
I47	[7.Çoklu yavaşlama zamanı]			9.0		
I50	[Analog çıkış terminal seçimi]	0/3		0	O	
			10[V] Çıkışı			
		0	Çıkış frekansı	Maks frekans		
		1	Çıkış akımı	150 %		
		2	Çıkış gerilimi	282 V		
		3	DC bara gerilimi	DC 400V		
I51	[Analog çıkış seviye ayarı]	10/200 [%]		100	O	
I52	[Frekans tanımlama seviyesi]	0/400 [Hz]	<ul style="list-style-type: none"> Bu parametre I54 – [Çok-fonksiyonel çıkış terminali seçimi] veya I55 – [Çok-fonksiyonel röle seçimi] 0-4 ayarlandığında kullanılır.. F21 – [Maks. frekans] değerinden büyük bir değere ayarlanamaz. 	30.0	O	
I53	[Frekans tanımlama band aralığı]			10.0	O	

154	[Çok-fonksiyonel çıkış terminali seçimi]	0/17	0	FDT-1	12	O		
			1	FDT-2	17			
			2	FDT-3				
			3	FDT-4				
155	[Çok-fonksiyonel röle seçimi]		4	FDT-5				
			5	Overload {OL}				
			6	Invertör Aşırı Yükleme {IOL}				
			7	Motor kaybı {STALL}				
			8	Aşırı gerilim hatası {OV}				
			9	Düşük gerilim hatası {LV}				
			10	Invertör fanının aşırı ısınması {OH}				
			11	Komut kaybı				
			12	Çalışırken				
			13	Dururken				
			14	Sabit hızda çalışırken				
			15	Hız arama esnasında				
			16	Çalışma sinyalini beklerken				
			17	Arıza röle çıkışı				
156	[Arıza röle çıkışı]	0/7		H26– [Otomatik tekrar çalışma sayısı deneme]	Düşük gerilim hatası haricinde bir hata olduğunda	Düşük gerilim hatası olduğunda		
				Bit 2	Bit 1	Bit 0		
			0	-	-	-		
			1	-	-	✓		
			2	-	✓	-		
			3	-	✓	✓		
			4	✓	-	-		
			5	✓	-	✓		
			6	✓	✓	-		
			7	✓	✓	✓		
160	[Invertör istasyon numarası]	1/32		▪ Bu parametre invertörde RS485 haberleşme opsiyonu kullanıldığında ayarlanır.			1	O
161	[Haberleşme hızı]	0/4		▪ RS485 haberleşme hızı			3	O
			0	1200 bps				
			1	2400 bps				
			2	4800 bps				
			3	9600 bps				
			4	19200 bps				
162	[Frekans komutu kaybında sürücünün tavrı]	0/2		▪ Frekans komutu V1 ve I termini veya haberleşme üzerinden girildiğinde kullanılır.			0	O
			0	Sürekli çalışma				
			1	Serbest duruş (Coast to stop)				
			2	Yavaşlama zamanıyla durma				
163	[Frekans komutu kayındayken bekleme zamanı]	0.1/12 [saniye]		▪ Bu parametre invertöre giriş frekansının olup olmadığını beklemek için kullanılan süreyi ayarlar.Eğer bu zaman zarfında çalışma frekansı invertör I62'ye atanan değere göre çalışmasına devam eder.			1.0	-

Notlar: