

## پارامترهای عمومی و کاربردی

تنظیمات کارخانه	F00.28	برای بازنشانی به تنظیمات کارخانه روی 1 تنظیم شود
توان موتور	F02.01	مطابق با پلاک موتور تنظیم گردد
فرکانس موتور ( فرکانس بیس)	F02.02	برای افزایش فرکانس بیس، ابتدا باید فرکانس ماکزیمم (F00.03) را تغییر دهیم.
ولتاژ موتور	F02.04	مطابق با پلاک موتور تنظیم گردد
جریان موتور	F02.05	با تنظیم توان موتور در پارامتر 02.01 بصورت خودکار طبق استاندارد تنظیم میگردد
فرکانس ماکزیمم	F00.03	
حد بالای فرکانس خروجی	F00.04	
حد پایین فرکانس خروجی	F00.05	
زمان شتاب گیری (ACC)	F00.12	
زمان توقف (DEC)	F00.13	جهت نیاز به زمان توقف پایین تر از تنظیمات کارخانه حتما از <b>مقاومت ترمز</b> استفاده گردد.
حالت توقف آزاد (FREE RUN)	F01.08	برای حالت توقف آزاد روی 1 تنظیم شود
AUTO TUNING	F02.37	1: STATIC / در حالت زیر بار 2: DYNAMIC / در این حالت شفت موتور باید آزاد باشد
فرکانس CARRIER	F00.17	قابل تنظیم از 0.5KHz تا 16KHz
تنظیم مدل موتور	F08.56	جهت حذف صدای موتور و تنظیم برای موتورهای آسنکرون، روی 1 قرار دهید.
کنترل مد گشتاور	F00.00	0: SENSORLESS VECTOR CONTROL 1: PG VECTOR CONTROL 2: V/F در حالت پیش فرض روی V/F می باشد
افزایش گشتاور (TORQUE BOOST)	F04.01	قابل تنظیم از 0 تا 30 درصد (وابسته به پارامتر F04.02) 0 = Auto Torque
فرکانس کات آف یا قطع عملکرد TORQUE BOOST	F04.02	تعیین فرکانس قطع افزایش گشتاور (TORQUE BOOST) این فرکانس به صورت پیش فرض روی 50HZ می باشد. (ترجیحا بین 2HZ تا 6HZ تنظیم گردد)
تعیین محل فرمان استارت / استپ	F00.01	0: کی پد 1: ترمینال (پیش فرض پایه های S1 → FWD و S2 → REV) RS485 2:
تعیین محل تنظیم فرکانس خروجی	F00.06	0: از طریق کی پد، بدون ذخیره فرکانس قبلی 1: از طریق کی پد، همراه با ذخیره فرکانس قبلی 2: ورودی آنالوگ AI1 (ولتاژی 0 تا 10 ولت) 3: ورودی آنالوگ AI2 (جریانی، 0 تا 20 میلی آمپر) 5: انکودر 6: MULTI SPEED 7: SIMPLE PLC 8: PID 9: RS485 10: <b>بتانسایومتر روی کی پد</b>