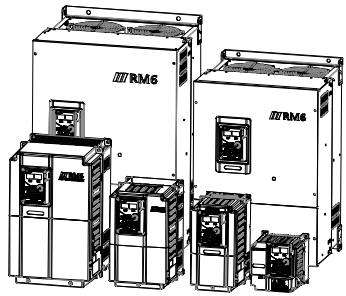
寧茂 RM6F6 系列
參數手冊



XB200241　2024.11.15 製作

感謝您購買寧茂 RM6F6 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，
詳細閱讀完整手冊內容,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。

⚠ 危險	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。
⚠ 注意	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

三相 200V 系列標準規格

型號 (RM6F6-□□□□□B3)	2A005	2A007	2A010	2A016	2A022	2A031	2A042	2A060
最大適用馬達 (HP/ kW)	1/0.75	2/1.5	3/2.2	5/3.7	7.5/5.5	10/7.5	15/11	20/15
額定輸出容量 (kVA)	1.6	2.6	3.8	5.8	8.1	12	16	23
額定輸出電流 (A)	4.2	6.8	10	15.2	21.3	31	42	60
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)	6.1	8	12	18	25.2	41	56	68
容許電壓/頻率變動率	170~264V　50/60Hz / ±5%							
過負載保護	變頻器額定輸出電流 120% / 1 分鐘							
風扇風量(CFM)	自然冷卻		8.1	16.2	16.2	62.8	59.8	59.8
適用安規	—							
保護結構	IP20							
重量 (kg)	1.8	1.8	1.8	2.0	2.1	3.0	5.4	5.7
箱身尺寸代號	Case 1					Case 2	Case 3	

型號 (RM6F6-□□□□B3/E3)	2A075	2A090	2A112	2A150	2A185	2A220	2A275
最大適用馬達 (HP / kW)	25/18.5	30/22	40/30	50/37	60/45	75/55	100/75
額定輸出容量 (kVA)	29	34	43	57	70	84	105
額定輸出電流 (A)	75	90	112	150	185	220	275
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)	86	103	128	183	211	240	280
容許電壓/頻率變動率	170~264V 50/60Hz / ±5%						
過負載保護	變頻器額定輸出電流 120% / 1 分鐘						
風扇風量(CFM)	150	150	216	216	212	394	394
適用安規	—						
保護結構	IP20				IP00 (IP20 選用)		
重量 (kg)	12.4	13.1	14.7	14.8	42.7	44.3	46.3
箱身尺寸代號	Case 4				Case 5		

型號 (RM6F6-□□□□□E3)	2A346	2A410	2A500	2A700	2A840	—	—
最大適用馬達 (HP / kW)	125/90	150/110	175/132	250/200	300/220	—	—
額定輸出容量 (kVA)	132	156	191	267	321	—	—
額定輸出電流 (A)	346	410	500	700	840	—	—
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)	330	385	470	660	792	—	—
容許電壓/頻率變動率	170~264V 50/60Hz / ±5%						
過負載保護	變頻器額定輸出電流 120% / 1 分鐘						
風扇風量(CFM)	394	591	591	788	788	—	—
適用安規	—						
保護結構	IP00 (IP20 選用)						
重量 (kg)	63.6	89	90	164	167	—	—
箱身尺寸代號	Case 6	Case 7		Case 8		—	—

三相 400V 系列標準規格

型號 (RM6F6-□□□□□B3)	4A004	4A005	4A009	4A012	4A018	4A023	4A031	4A039
最大適用馬達 (HP / kW)	2/1.5	3/2.2	5/3.7	7.5/5.5	10/7.5	15/11	20/15	25/18.5
額定輸出容量 (kVA)	2.7	3.8	6.9	8.6	14	18	24	30
額定輸出電流 (A)	3.5	5	9	11.3	18	23	31	39
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)	4.2	6	12	13.4	20	26	44	47
容許電壓/頻率變動率	323~528V 50/60Hz / ±5%							
過負載保護	變頻器額定輸出電流 120% / 1 分鐘							
風扇風量(CFM)	自然冷卻	8.1	16.2	16.2	62.8	62.8	59.8	59.8
適用安規	—							
保護結構	IP20							
重量 (kg)	1.8	1.8	1.9	2.0	3.0	3.1	5.6	5.7
箱身尺寸代號	Case 1				Case 2		Case 3	

型號 (RM6F6-□□□□□B3/E3)	4A045	4A058	4A075	4A091	4A110	4A144	4A180	4A216
最大適用馬達 (HP / kW)	30/22	40/30	50/37	60/45	75/55	100/75	125/90	150/110
額定輸出容量 (kVA)	34	44	57	69	84	110	137	165
額定輸出電流 (A)	45	58	75	91	110	144	180	216
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)	52	66	86	105	132	162	181	202
容許電壓/頻率變動率	323~528V 50/60Hz / ±5%							
過負載保護	變頻器額定輸出電流 120% / 1 分鐘							
風扇風量(CFM)	59.8	150	216	216	216	212	394	394
適用安規	—							
保護結構	IP20					IP00 (IP20 選用)		
重量 (kg)	5.8	12.8	12.9	15	15.3	44	45.5	46.4
箱身尺寸代號	Case3	Case4				Case5		

註 1：4A045 僅有 RM6F6-□□□□□B3 系列機種。

註 2：4A180、4A216 僅有 RM6F6-□□□□□E3 系列機種。

型號 (RM6F6-□□□□□E3)	4A253	4A304	4A377	4A415	4A480	4A585	4A700	4A860	4A960
最大適用馬達 (HP / kW)	175/ 132	200/ 160	250/ 200	300/ 220	350/ 250	420/ 315	500/ 375	600/ 450	700/ 500
額定輸出容量 (kVA)	193	232	287	316	366	446	533	655	732
額定輸出電流 (A)	253	304	377	415	480	585	700	860	960
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)	217	282	355	385	440	540	627	800	900
容許電壓/頻率變動率	323~528V 50/60Hz / ±5%								
過負載保護	變頻器額定輸出電流 120% / 1 分鐘								
風扇風量(CFM)	394	394	591	591	788	788	788	1182	1182
適用安規	—								
保護結構	IP00 (IP20 選用)								
重量 (kg)	64	64.5	95	97	159	163	164	217	272
箱身尺寸代號	Case 6		Case 7		Case 8			Case 9	

※ RM6F6 標準規格表中的重量，不包含交流電抗器(ACL)和直流電抗器(DCL)重量。

※ 適用安規標示“—”，表示為規劃中。

※額定輸出電流會依載波頻率(C4-00)設定線性遞減，比例如下表格所示:

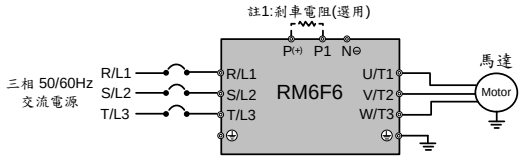
	C4-00=2	C4-00=3	C4-00=4	C4-00=5	C4-00=6
倍率	1	0.96	0.85	0.72	0.63

■ 主迴路端子說明

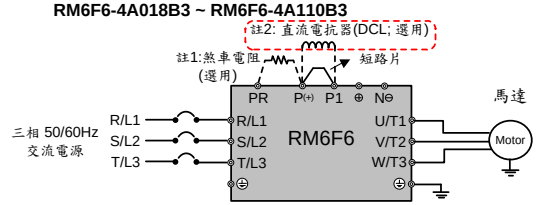
種類	符號	名稱	說明
主電源	R,S,T (L1,L2,L3)	交流電源(AC) 輸入端子	三相正弦波電源輸入端子。
	⊕, N⊖	直流電源(DC) 輸入端子	外部直流電源輸入端子。 ※僅 2A031 ~ 2A150, 4A018 ~ 4A110 機種有此端子。
馬達	U,V,W (T1,T2,T3)	馬達連接端子	三相可變頻率和電壓輸出至馬達端子。
電源 和 煞車	P(+), N⊖	動態煞車裝置連接端子	可連接外部動態煞車裝置(選用)。
	P(+), PR	外部煞車電阻連接端子	可連接外部煞車電阻(選用)。
	P(+), P1	外部電抗器 連接端子	可連接直流電抗器(DCL)改善功率因數； 出廠值：端子之間連接一短路片。
接地	PE(or G) ⏚	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。

■ 主迴路接線圖

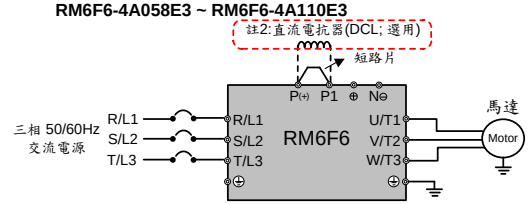
機種：RM6F6-2A005B3 ~ RM6F6-2A022B3 ;
RM6F6-4A004B3 ~ RM6F6-4A012B3



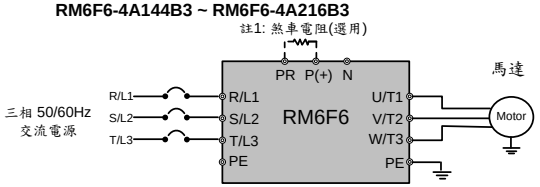
機種：RM6F6-2A031B3 ~ RM6F6-2A150B3 ;
RM6F6-4A018B3 ~ RM6F6-4A110B3



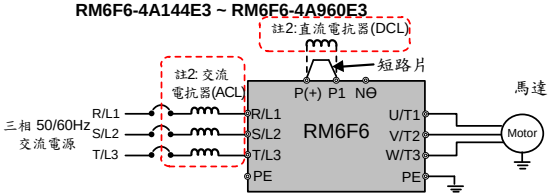
機種：RM6F6-2A075E3 ~ RM6F6-2A150E3 ;
RM6F6-4A058E3 ~ RM6F6-4A110E3



機種：RM6F6-2A185B3 ~ RM6F6-2A275B3;
RM6F6-4A144B3 ~ RM6F6-4A216B3



機種：RM6F6-2A185E3 ~ RM6F6-2A840E3 ;
RM6F6-4A144E3 ~ RM6F6-4A960E3

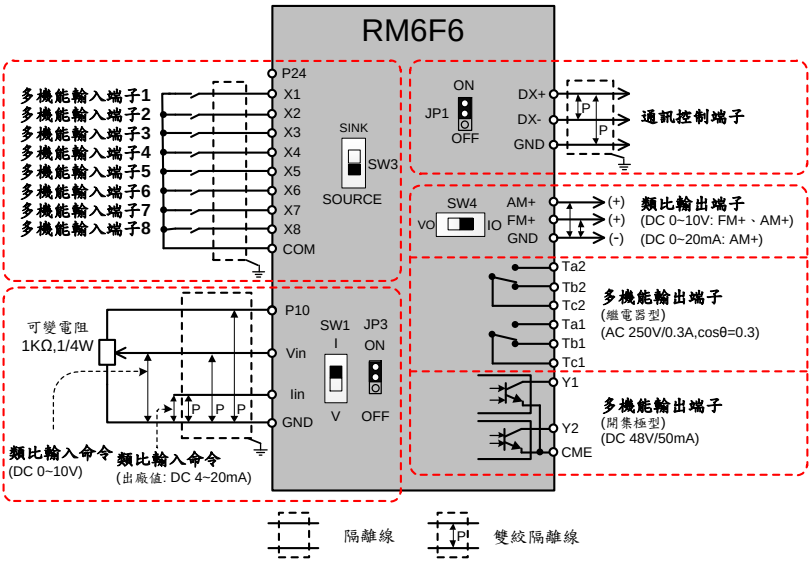


註1:PR端子為B type系列專有的端子，變頻器內建煞車晶體，煞車電阻為選配品。
如: RM6F6-2A075B3 (內無煞車晶體) ; RM6F6-2A075B3 (內含煞車晶體)。

註2: RM6F6-2A346或RM6F6-4A180以上變頻器:交流電抗器(ACL)為標準配備。
RM6F6-2A700或RM6F6-4A304以上變頻器:直流電抗器(DCL)為標準配備。
連接外部直流電抗器(DCL)時，請移除P1和P端子之間的短路片;
未連接外部直流電抗器(DCL)時，請勿移除短路片。

■ **控制迴路端子接線與說明**

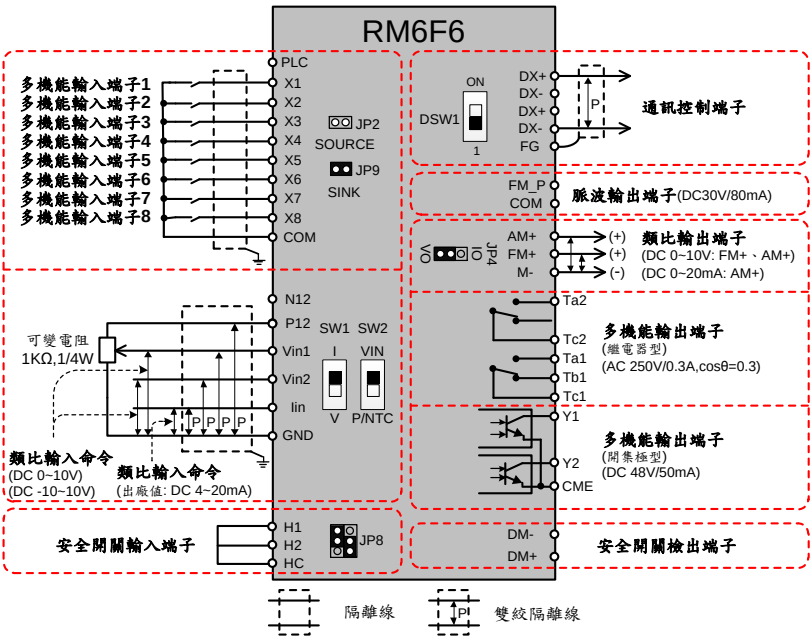
機種: RM6F6-2A005B3 ~ RM6F6-2A022B3;
RM6F6-4A004B3 ~ RM6F6-4A012B3



※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: Iin 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: Iin端子輸入源選擇;
I位置: Iin-GND之間輸入為電流訊號(出廠值)。
V位置: Iin-GND之間輸入為電壓訊號。
※6.SW3: SINK / SOURCE選擇;
多機能輸入端子X1~X8端子輸入模式選擇。
※7.SW4:"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
控制迴路端子	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,Iin)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
		Iin	類比輸入端子	輸入信號選擇 : SW1: I 位置 (電流信號)輸入阻抗 250Ω SW1: 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
	輸出端子	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(SW4:IO 位置): 輸出範圍:0 ~20mA 或 4~20mA 最大輸出阻抗 500Ω 輸出電壓(SW4: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。
		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，0.5AMax，cosθ=0.3
		Tb1		N.C (常閉接點；b 接點)； 容量: AC250V，0.5AMax，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，0.5AMax，cosθ=0.3
		Tb2		N.C (常閉接點；b 接點)； 容量: AC250V，0.5AMax，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。 容量: DC48V，50mAMax
		Y2		
		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 終端電阻切換開關為 JP1，終端電阻為 100Ω
		DX-		

機種: RM6F6-2A031B3 ~ RM6F6-2A840E3 ;
RM6F6-4A018B3 ~ RM6F6-4A960E3



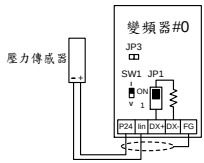
※1.JP2、JP9: SINK / SOURCE選擇;
多機能輸入端子X1~X8端子輸入模式選擇。
※2.SW1: Iin端子輸入源選擇選擇;
I位置: Iin-GND之間輸入為電流訊號(出廠值)。
V位置: Iin-GND之間輸入為電壓訊號。
※3.SW2: Vin2端子輸入源選擇;
Vin位置:輸入為電壓命令(出廠值)
P/NTC位置:外接P/NTC熱敏電阻
※4.JP8: 安全閉鎖輸入端子(H1、H2、HC)之SINK / SOURCE選擇;
※5.JP4:"AM+"端子類比輸出訊號選擇;
IO位置: AM+-M-之間輸出為電流訊號。
VO位置: AM+-M-之間輸出為電壓訊號(出廠值)。
※6.DSW1: 通訊控制用之終端電阻；內部阻抗為120Ω。
外部裝置控制多台變頻器時，第一台及最後一台變頻器請切至 “ON” 位置。

種類		記號	名稱	說明
控制迴路端子	控制電源	PLC	電源端子;控制裝置用	輸出 DC+24v；最大可提供 100mA 輸出
		P12		輸出 DC+12v；最大可提供 20mA 輸出
		N12		輸出 DC-12v；最大耐電流 20mA。
		P15		輸出 DC+15V；
		GND	類比輸入控制共用端子	控制電源(P12, N12)及類比輸入共用端子。
	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	X1 ~ X8 及控制電源(PLC)的共用端子。
		Vin1	類比輸入端子	輸入範圍:DC 0~10V 或 DC -10~10V 輸入範圍由 H3-04 決定，輸入阻抗 20kΩ 功能由 H3-01 決定。出廠值: 頻率命令
		Vin2		功能由 SW2 選擇為外接電壓訊號或熱敏電阻 SW2: Vin 位置(外接電壓訊號) 輸入範圍: DC 0~10V 或 DC -10~10V 輸入範圍由 H3-09 決定，輸入阻抗 20kΩ 功能由 H3-06 決定。出廠值: 頻率命令 SW2: P/NTC 位置(外接熱敏電阻) 熱敏電阻選擇由 L6-10 決定
		Iin		由 SW1 及 H3-12 選擇輸入信號範圍 : SW1: I 位置 (電流信號) 輸入範圍: DC 0~20mA 或 4~20mA SW1: V 位置 (電壓信號) 輸入範圍: DC 0~10V 功能由 H3-11 決定。出廠值: 無作用
	輸出端子	FM_P	脈衝輸出信號端子	NPN 開集極隔離 最大承受電壓：30VDC ;最大承受電流：80mA 最高輸出頻率為變頻器輸出頻率的 36 倍頻 功能 H6-05 決定。出廠值:輸出頻率
		FM+	類比輸出端子	輸出電壓信號:DC 0~10V 最大輸出電流: 2mA 功能由 H4-00 決定。出廠值: 輸出頻率
		AM+		輸出電流(JP4:IO 位置)： 輸出範圍:DC0 ~20 或 4~20mA，最大輸出阻抗 500Ω 輸出電壓(JP4: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
		M-	類比輸出共用端子	類比輸出端子的共用端子。
		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，0.5AMax，cosθ=0.3
		Tb1		N.C (常閉接點；b 接點)； 容量: AC250V，0.5AMax，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，0.5AMax，cosθ=0.3
		Tc2		Ta2 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。 容量: DC48V，50mAMax
		Y2		
		CME		Y1、Y2 的共用端子。
通訊端子		DX+	RS485 Modbus 通訊	RS485 通訊用端子 終端電阻切換開關為 JP1，終端電阻為 100Ω
		DX-		
安全開關	輸入	H1	安全開關輸入端子	由 JP8 選擇模式為 SINK 或 SOURCE 未使用安全開關時，H1-HC/H2-HC 需短路 出廠時，JP8 為 SINK 模式，H1-HC/H2-HC 皆短路
		H2		
		HC	安全開關輸入共用端子	
	輸出	DM+	安全開關輸入檢出端子	安全開關狀態檢出端子 開集極輸出型，容量:DC48V/50mA
		DM-		

■單台及多台泵浦接線及設定方式

機種: RM6F6-2A005B3 ~ RM6F6-2A022B3;
RM6F6-4A004B3 ~ RM6F6-4A012B3

單台泵浦控制(G3-00=1)

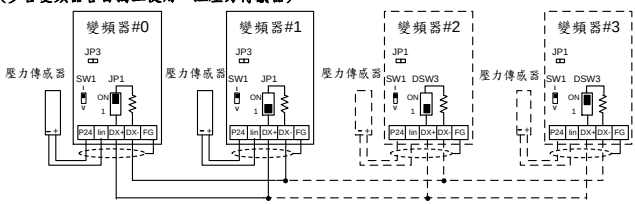


1. SW1: I 位置
2. JP3: 開路
3. JP1: ON 位置
4. G3-00=1

SW1: lin 輸入訊號選擇
JP3: lin 輸入阻抗選擇
JP1: 終端電阻選擇
G3-00: 泵浦控制模式選擇
G3-01: 並聯控制機台設定

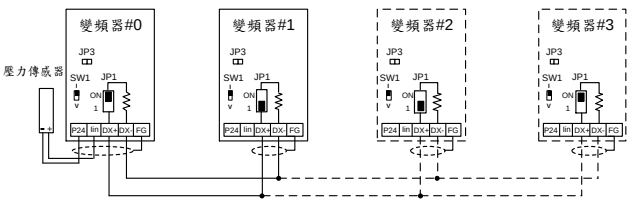
多台泵浦控制(G3-00=2,3)

接線方式1(多台變頻器各自獨立使用一組壓力傳感器)



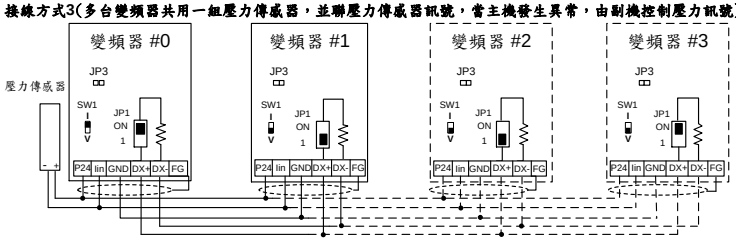
1. SW1: 變頻器 #0~#3 → I 位置
2. JP3: 變頻器 #0~#3 → 開路
3. JP1: 變頻器#0和變頻器 #3 → ON 位置; 變頻器 #1和變頻器 #2 → 1 位置
4. 由G3-01設定每一台變頻器機號

接線方式2(多台變頻器共用一組壓力傳感器，副機變頻器壓力命令由內部通訊控制)



1. SW1: 變頻器 #0~#3→ I 位置
2. JP3: 變頻器 #0 → 開路; 變頻器 #1~#3 → 短路
3. JP1: 變頻器 #0和變頻器 #3 → ON 位置; 變頻器 #1和變頻器#2 → 1 位置
4. 由G3-01設定每一台變頻器機號

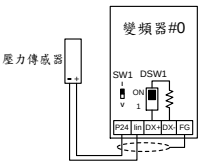
接線方式3(多台變頻器共用一組壓力傳感器，並聯壓力傳感器訊號，當主機發生異常，由副機控制壓力訊號)



1. SW1: 變頻器 #0 → I 位置; 變頻器 #1~#3 → V 位置
2. JP3: 變頻器 #0 → 開路; 變頻器 #1~#3 → 短路
3. JP1: 變頻器#0和變頻器 #3 → ON 位置; 變頻器 #1和#2 → 1 位置
4. 由G3-01設定每一台變頻器機號

機種: RM6F6-2A031B3 ~ RM6F6-2A840E3 ;
RM6F6-4A018B3 ~ RM6F6-4A960E3

單台泵浦控制(G3-00=1)

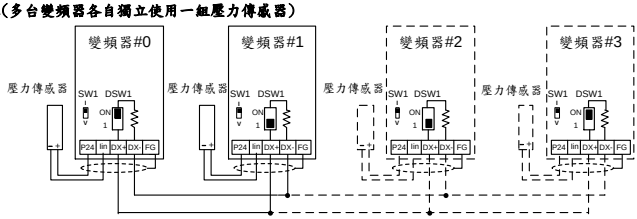


1. SW1: I 位置
2. DSW1: ON 位置
3. G3-00=1

SW1: lin 輸入訊號選擇
DSW1: 終端電阻選擇
G3-00: 泵浦控制模式選擇
G3-01: 並聯控制機台設定

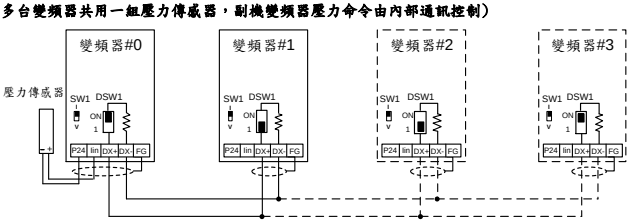
多台泵浦控制(G3-00=2,3)

接線方式1(多台變頻器各自獨立使用一組壓力傳感器)



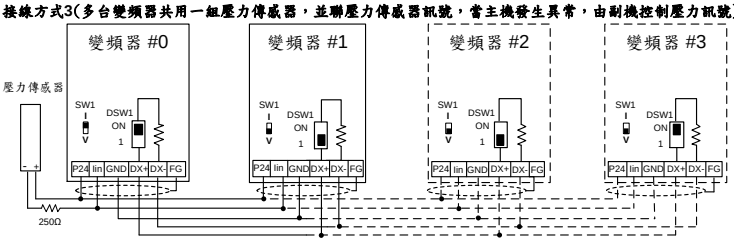
1. SW1: 變頻器 #0~#3 → I 位置
2. DSW1: 變頻器#0和變頻器 #3 → ON 位置; 變頻器 #1和變頻器 #2 → 1 位置
3. 由G3-01設定每一台變頻器機號

接線方式2(多台變頻器共用一組壓力傳感器，副機變頻器壓力命令由內部通訊控制)



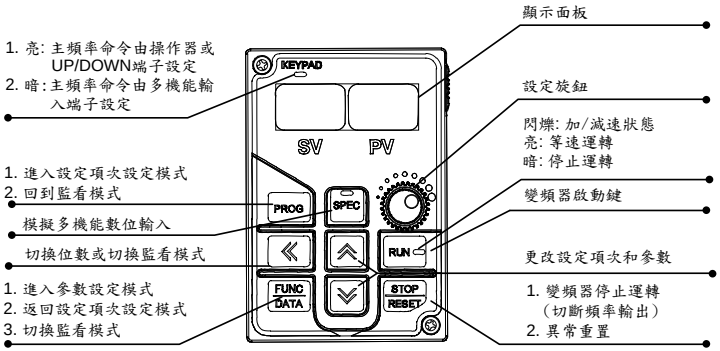
1. SW1: 變頻器 #0~#3→ I 位置
2. DSW1: 變頻器 #0和變頻器 #3 → ON 位置; 變頻器 #1和變頻器#2 → 1 位置
3. 由G3-01設定每一台變頻器機號

接線方式3(多台變頻器共用一組壓力傳感器，並聯壓力傳感器訊號，當主機發生異常，由副機控制壓力訊號)

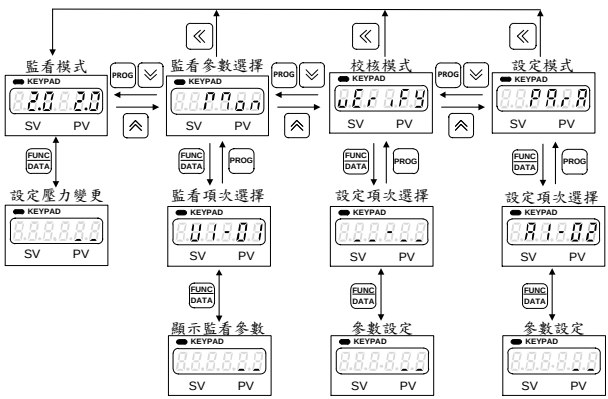


1. SW1: 變頻器 #0 → I 位置; 變頻器 #1~#3 → V 位置
2. 變頻器 #0 lin 連接到壓力傳感器需串接250Ω 電阻
3. DSW1: 變頻器#0和變頻器 #3 → ON 位置; 變頻器 #1和#2 → 1 位置
4. 由G3-01設定每一台變頻器機號

■ 數位式操作器 KP-601A

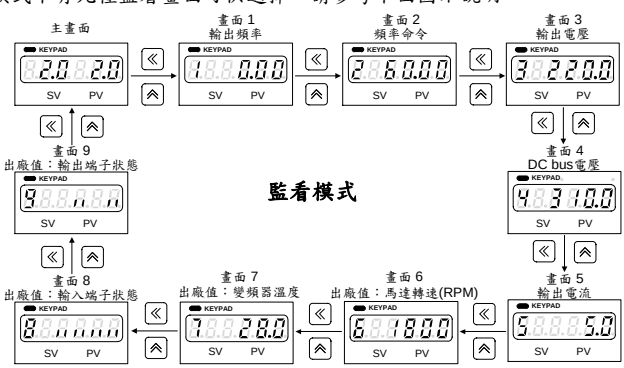


■ 操作流程說明



■ 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



■ 參數一覽表

群組	功能說明	群組	功能說明
A1	初始設定 (4000H)	F1	速度回授卡設定(4600H)
A3	操作器選擇 (4040H)	G2	泵浦控制(4820H)
A4	功能選擇 (4065H)	G3	多台泵浦控制(4850H)
A5	維護選擇 (4080H)	H1	多機能數位輸入 (4A00H)
b1	運轉模式選擇 (4100H)	H2	多機能數位輸出 (4A20H)
b2	直流制動 (4120H)	H3	多機能類比輸入 (4A40H)
b3	速度追蹤 (4130H)	H4	多機能類比輸出 (4A60H)
b4	多機能元件 (4140H)	H5	Modbus 串列通訊 (4A80H)
b5	PID 控制功能 (4160H)	H6	脈波輸入輸出 (4AA0H)
b6	緩行功能 (41A0H)	L1	變頻器&馬達保護 (4C00H)
C1	加/減速時間 (4200H)	L2	瞬間停電再起動 (4C20H)
C2	S 曲線特性 (4220H)	L3	失速防止 (4C40H)
C3	V/F 控制補償 (4240H)	L4	速度跟轉矩偵測 (4C60H)
C4	變頻器載波頻率 (4260H)	L5	異常再起動 (4C80H)
C5	自動速度調節(4280H)	L6	擴充保護 (4CA0H)
C7	PM 控制設定(42A0H)	L7	轉矩限制 (4CC0H)
d1	多段速度 (4300H)	P1	程序運轉 (5000H)
d2	輸出頻率上下限 (4320H)	P2	擺頻功能 (5080H)
d3	跳躍頻率 (4340H)	o1	電流迴路增益設定 (5900H)
d4	UP/DOWN 控制 (4360H)	U1	運轉狀態監看 (6000H)
d5	轉矩控制 (4380H)	U2	異常追蹤 (6100H)
d6	弱磁功能 (43A0H)	U3	異常履歷 (6200H)
d7	偏壓頻率 (43B0H)	U4	維護監看 (6300H)
E1	馬達 1 V/F 曲線 (4400H)	U5	PID 監看 (6400H)
E2	馬達 1 參數 (4420H)	U6	運轉狀態監看二 (6500H)
E3	馬達 2 V/F 曲線 (4440H)	U7	程式控制監看 (6600H)
E4	馬達 2 參數 (4460H)	U8	系統監看 (6700H)

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	出廠
A1-02	控制方式 選擇	0:V/F控制 1:V/F控制+速度迴授卡 2:向量控制 3:向量控制+速度迴授卡 4:PM控制+Resolver 5:PM控制+Encoder 6:PM控制(I/F+EMF) 7:PM控制(HFI+EMF) 9:保留 11:保留	0
A1-03	自動調測 功能選項	0:關閉 1:旋轉型調測 2:靜止型調測(需輸入無載電流) 4:PM旋轉型調測 5:Resolver角度校正 6:PM靜止型調測 8:保留	0
A1-04	電源電壓 設定	100.0~280.0V(220V系列) 240.0~500.0V(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 dFPUMP:泵浦出廠值 dFPid:PID功能出廠值 SEndPr:參數複製 SAv:儲存設定值 rES:恢復設定值 Wr_KP:參數→操作器 rd_KP:參數←操作器 Commt:通訊偵測模式	—
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，僅能修改項次A3-00、A3-20~A3-22、B5-17	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:設定旋鈕(類比)	0
A3-02	操作器旋鈕 功能選擇	0~19(請參考H3-01) A3-01=0時才有作用	0
A3-03	操作器旋鈕 反應時間	0.000~50.000秒	0.000
A3-04	功能選擇 (SPEC鍵)	-64~+64(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	510
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 小數點位數	0~3	3
A3-14	STOP 鍵 有效範圍	0:全範圍有效 1:啟動命令由操作器時有效	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

項次	名稱	設定範圍	出廠
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時	2
A3-17	參數設定 方法選擇	0:按下[FUNC DATA]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
A3-19	Func/Data鍵 控制選擇	0:A3-00 1:A3-20 2:A3-21 3:A3-22 4:b5-17	5
A3-20	線速度命令 0	0~(E1-00)*(b1-15)*(b1-16)	60
A3-21	線速度命令 1	0~(E1-00)*(b1-15)*(b1-16)	60.0
A3-22	線速度命令 2	0~(E1-00)*(b1-15)*(b1-16)	60.00
A3-23	雙螢幕顯示	000~999	509
A3-24	副頻率切換 主螢幕顯示	000~999	102
A3-25	副頻率切換 副螢幕顯示	000~999	000
A3-26	操作器 使用選擇	0:變頻器自行判斷 1:LCD 操作器 (KP-602)	0
A4-00	控制功能 選擇	0:無 1:保留 2:泵浦 4:保留	2
A5-00	設定 U2-00	0~9	0
A5-01	維護管理 功能	0:none: 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(Vin1,Vin2,Iin) 3.通訊 4:脈波控制(X8) 6:手輪(速度迴授卡)+多段倍率 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
b1-01	副頻率選擇		0
b1-02	主運轉命令	0:操作器([RUN]鍵) 1:多機能端子(X1~X8) 2:通訊	0
b1-03	副運轉命令		0
b1-04	主正反轉 命令來源	0:操作器([SPEC]鍵+A3-04=5) 1:多機能端子(X1~X8) 2:通訊	0
b1-05	副正反轉 命令來源		0
b1-06	通訊 控制來源	0:RS485/RS422 通訊埠 1:擴充卡	0
b1-07	通訊模式 端子有效數	0~8	8
b1-09	不足最低頻 率動作選擇	0:依頻率命令運轉 1:輸出切斷 2:依 E1-04(啟動頻率)運轉 3:零速運轉	0
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

項次	名稱	設定範圍	出廠
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	送電運轉選擇	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	線速度命令 輸出頻率= —————— b1-15×b1-16	1
b1-16	線速度倍率2		1
b2-00	直流制動頻率	0.1~60.0Hz	0.5
b2-01	直流制動準位	0~120%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
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	0.0~100.0秒	0.5
b3-04	速度追蹤 加速時間	0.1~6.0秒	0.4
b3-05	速度追蹤 減速時間	0.1~10.0秒	2.0
b3-06	速度追蹤 加速穩定時間	0~500毫秒	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	0.000~1.000	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

項次	名稱	設定範圍	出廠
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	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 回授濾波	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
b5-22	PID 輸出 2 下限	-1.00~1.00	0.00
b5-23	PID回授 故障檢出 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回授喪失 檢出值	-1.00~1.00	-1.00
b5-25	PID回授喪失 檢出時間	0.0~60.0 秒	1.0
b5-26	PID回授過高 檢出值	-1.00~1.00	1.00
b5-27	PID回授過高 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	0
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

項次	名稱	設定範圍	出廠
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	1.0
C1-02	減速時間0	0.0~3200.0秒	1.0
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	0.0~3200.0秒	5.0
C1-06	減速時間2	0.0~3200.0秒	5.0
C1-07	加速時間3	0.0~3200.0秒	5.0
C1-08	減速時間3	0.0~3200.0秒	5.0
C1-09	副加速時間	0.0~3200.0秒	5.0
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	加減速時間設定單位	0:0.1~3200秒 1:0.01~320秒	0
C1-15	加減速切換頻率	0~600Hz	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:在等速與加速時開啟(VF)/在減速時開啟(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
C3-10	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:在等速與加速時開啟(VF)/在減速時開啟(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

項次	名稱	設定範圍	出廠
C3-20	電流震盪補償頻率增益	0.0~300.0	10.0
C3-21	電流震盪補償頻率濾波	0.000~1.000	0.500
C3-22	馬達2電流震盪頻率補償增益	0.0~300.0	0.0
C3-23	馬達2電流震盪頻率補償濾波	0.000~1.000	0.100
C4-00	載波頻率	0~6	1
C5-00	速度控制比例增益1	0.00~300.00	8.00
C5-01	速度控制積分時間1	0.000~10.000秒	0.050
C5-02	速度控制比例增益2	0.00~300.00	8.00
C5-03	速度控制積分時間2	0.000~10.000秒	0.050
C5-04	速度控制限制	0.0~20.0%	5.0
C5-05	加減速積分選擇	0:無效 1:有效	0
C5-06	速度控制反應延遲時間	0.000~0.500秒	0.000
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	PM 高頻注入速度估測器比例增益	0.00~10.00	0.25
C5-10	PM 高頻注入速度估測器積分增益	0.0~200.00	25.00
C5-11	EMF 速度估測器比例增益高速區	0.00~100.00	1.00
C5-12	EMF 速度估測器比例增益低速區	0.00~100.00	1.00
C5-13	EMF 補償之比例增益	0.00~100.00	1.00
C5-14	EMF 補償之積分增益	0.00~100.00	1.00
C7-00	IF 模式電流準位	-1.00~1.00	0.20
C7-01	PM 控制方法切換頻率	0.0~200.0Hz	0.5
C7-02	高頻注入法訊號濾波	0.001~1.000	1.000
C7-03	高頻注入法控制方式	0:直流制動定位 1:高頻注入定位 2:IPM磁極偵測 3:PM磁極偵測 4:脈波定位	0
C7-04	高頻注入初始磁極位置偵測最長時間	0.01~5.00秒	0.50
C7-05	高頻注入角度偏移	-1.00~1.00	0.10
C7-06	高頻注入頻率	0~2000Hz	800
C7-07	高頻注入電壓	0.00~0.50	0.20
C7-08	高頻注入完成判斷準位	0~250	0
C7-09	編碼器角度偏移	-1.000~1.000	0.000
C7-10	D軸電流偏移值	-1.00~1.00	0.00
C7-11	電壓利用率	100~150	120
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	30.00
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

項次	名稱	設定範圍	出廠
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	寸動速度	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
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	0.0~600.0Hz	0.0
d3-01	跳躍頻率二	0.0~600.0Hz	0.0
d3-02	跳躍頻率三	0.0~600.0Hz	0.0
d3-03	跳躍頻率區間	0.0~20.0Hz	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	0.000~2.000	1.000
d5-11	T/F 曲線 最大頻率	0.0~600.0Hz	60.0
d5-12	T/F 曲線 最小扭力增益	0.000~2.000	1.000
d5-13	T/F 曲線 最小頻率	0.0~600.0Hz	0.0
d6-00	磁場弱化等級	0~100%	80%
d6-01	磁場弱化 頻率下限	0.0~400.0Hz	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	0.0~300.0V (220V系列) 0.0~550.0V (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	0.1~300.0V (220V系列) 0.1~550.0V (380V系列)	220.0 380.0
E1-04	啟動頻率	0.0~10.0Hz	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

項次	名稱	設定範圍	出廠
E1-06	第一轉折點頻率	0.0~600.0Hz	0.0
E1-07	第一轉折點電壓	0.0~300.0V (220V系列) 0.0~550.0V (380V系列)	0
E1-08	第二轉折點頻率	0.0~600.0Hz	0.0
E1-09	第二轉折點電壓	0.0~300.0V (220V系列) 0.0~550.0V (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 1:省能源裝置 2:2次方曲線 3:1.7 次方曲線 4:1.5 次方曲線	0
E1-12	非線性曲線 起始頻率	0.0~600.0Hz	0.0
E1-13	非線性曲線 起始電壓	0.0~255.0V (220V系列) 0.0~550.0V (380V系列)	0.0
E1-14	加速時升壓比	0~100	0
E1-15	升壓後降壓時間	0.1~60.0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	0.01~20.00Hz	—
E2-03	馬達無載電流	0~E2-01	—
E2-04	馬達極數	2~24	4
E2-05	馬達線間電阻	0.001~65.000Ω	—
E2-06	馬達漏電感	0.01~40.0%	—
E2-11	PM馬達Ld	0.001~65.000mH	3.000
E2-12	PM馬達Lq	0.001~65.000mH	3.000
E2-13	PM 馬達 反電動勢常數	0.01~650.00	6.00
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	0.0~300.0V (220V系列) 0.0~550.0V (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	0.1~300.0V (220V系列) 0.1~550.0V (380V系列)	220.0 380.0
E3-04	馬達2啟動頻率	0.0~10.0Hz	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	0.0~600.0Hz	0.0
E3-07	馬達2 第一轉折點電壓	0.0~300.0V (220V系列) 0.0~550.0V (380V系列)	0
E3-08	馬達2 第二轉折點頻率	0.0~600.0Hz	0.0
E3-09	馬達2 第二轉折點電壓	0.0~300.0V (220V系列) 0.0~550.0V (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 1:省能源裝置 2:2次方曲線 3:1.7次方曲線 4:1.5 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
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%	—
F1-00	回授卡脈波數	0~10000	1024
F1-01	回授卡旋轉方向	0:馬達正轉時 A 相超前 1:馬達正轉時 B 相超前	0
F1-02	回授卡斷線時 的動作選擇	0:無 1:警告 2:減速停止 3:自由運轉停止	3

項次	名稱	設定範圍	出廠
F1-03	回授卡斷線偵測時間	0.0~10.0 秒	2.0
F1-04	過速發生時的動作選擇	0:無 1:警告 2:減速停止 3:自由運轉停止	3
F1-05	過速檢出準位	0~120%	120
F1-06	過速檢出時間	0.0~2.0 秒	2.0
F1-07	速度偏差過大之動作選擇	0:無 1:警告 2:減速停止 3:自由運轉停止	3
F1-08	速度偏差過大之檢出準位	0~50%	20
F1-09	速度偏差過大之檢出時間	0.0~10.0 秒	2.0
F1-10	速度迴授卡訊號選擇	0:AB 相檢出 1:A 相檢出	0
F1-11	回授卡監看除頻	輸出比例： $\frac{1+F1-12}{F1-11}$	1
F1-12	回授卡監看倍頻		0
F1-13	手輪高速濾波	0.000~5.000	1.000
F1-14	手輪放大倍率	0.00~100.00	1.00
F1-15	手輪起始角位置	0.00~3.00	1.00
F1-16	手輪低速濾波	0.000~60.000	0.000
F1-17	Hall sensor 監看 1	0000~9999	0
F1-18	Hall sensor 監看 2	0000~9999	0
G2-00	SV壓力目標值設定	0.0~G2-01	2.0
G2-01	壓力感測器設定	0.0~6000.0	10.0
G2-02	最大操作壓力	0~100 %	100
G2-03	(用水偵測)壓力提升準位	0.01~160.00	0.15
G2-04	(用水偵測)壓力提升時間	0.1~25.0 秒	0.6
G2-05	(用水偵測)壓力提升間隔	0~250 秒	35
G2-06	PID啟動範圍	0.0~160.0	0.3
G2-07	(用水偵測)變頻器待機準位	0~120 hz	10
G2-08	(開關模式)啟動偵測	0~100 % (0:關閉)	0
G2-09	(開關模式)壓力死區範圍	0.1~25.0	0.3
G2-10	PID補償增益	0.1~8.0	1.0
G2-11	增益(P)選擇	0:後置 P 1:前置 P	1
G2-12	增益比(P)	0.0~25.0	3.0
G2-13	積分時間(I)	0.0~25.0 秒	1.2
G2-14	微分時間(D)	0.00~2.50 秒	0.00
G2-15	回授微分值	0.00~2.50 秒	0.00
G2-16	微分時間(D)選擇	0:後置 D 1:前置 D	0
G2-17	積分上限	-1.00~1.00	1.00
G2-18	積分下限	-1.00~1.00	0.00
G2-19	積分初始值	0~100%	65
G2-20	PID緩衝	0.001~1.000	1.000
G2-21	回授訊號濾波設定	0.000~50.000秒	0.000
G2-22	(缺水偵測)再啟動選擇	0:無效 1:跳脫;按"RESET"鍵重置 2:跳脫;重新送電重置 3:跳脫;依照G2-26設定自動再啟動	3
G2-23	(缺水偵測)壓力準位	0~100%	40
G2-24	(缺水偵測)電流準位	0~100%	0
G2-25	(缺水偵測)偵測時間	0~250秒	60

項次	名稱	設定範圍	出廠
G2-26	(缺水偵測)停機時間	0~200分鐘	6
G2-27	(缺水偵測)重啟次數	0~255次	10
G2-28	異音防止	0:無效 1:有效	0
G2-29	不斷水控制	0:無效 1:有效	0
G2-30	過壓力檢出選擇	0:無效 1:警示檢出;變頻器持續運轉 2:警示檢出;變頻器停止輸出 3:異常檢出;變頻器異常跳脫	0
G2-31	過壓力準位	0~100%	100
G2-32	過壓力偵測時間	0.0~25.5秒	2.0
G2-33	過壓力檢出模式	0:運轉中有效 1:全時有效	1
G2-34	壓力回授訊號斷線偵測	0:無效 1:有效	1
G2-35	壓力回授訊號斷線偵測準位	0.00~1.00	0.10
G2-36	啟動命令記憶	0:無效 1:有效	1
G2-37	泵浦延時啟動設定	0~9999秒	0
G2-38	開關模式強制設定	0:無作用 1:動態測試開關模式 2:靜態測試開關模式	0
G2-39	靜態缺水測試	0:無效 1:有效	0
G3-00	(並聯控制)控制模式選擇	0:單台泵浦應用 1:多台泵浦變速應用:E-mode 2:多台泵浦全速應用:F-mode	0
G3-01	(並聯控制)機號設定	0~8	0
G3-02	(並聯控制)交互運轉選擇	0:無作用 1:交互時間到達後即交換 2:變頻器待機後即交換 3:以上皆會交換	3
G3-03	(並聯控制)交互運轉時間單位	0:小時 1:分鐘 2:秒	0
G3-04	(並聯控制)交互運轉時間	0~240	24
G3-05	(並聯控制)交互運轉延遲時間	0~250秒	10
G3-06	(並聯控制)啟動偵測時間	0.0~25.0秒	6.0
G3-07	(並聯控制)啟動偵測準位	0.0~25.0	0.4
G3-08	(並聯控制)泵浦脫離頻率	0.0~60.0Hz	50.0
G3-09	(並聯控制)脫離偵測時間	0.0~25.0秒	10.0
G3-10	待機數設定	0~7台	0
G3-11	最少運轉台數	1~8 台	1
G3-12	系統總Pump數	1~8 台	4
G3-13	主副機轉換等待時間	5~65535	150
G3-14	輪循時間設定	1~65535	1
G3-15	強制轉換成主機設定	0:無效 1:強制副機 2:強制主機	0

項次	名稱	設定範圍	出廠
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:正反轉方向選擇 ±6:停止命令 ±7:副頻率選擇 ±8:副加減速選擇	2
H1-01	多機能輸入端子設定(X2)	±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	3
H1-02	多機能輸入端子設定(X3)	±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	24
H1-03	多機能輸入端子設定(X4)	±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:副運轉方向命令選擇	7
H1-04	多機能輸入端子設定(X5)	±35:副頻率+副運轉+副運轉方向選擇 ±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	17
H1-05	多機能輸入端子設定(X6)	±43:弱磁命令 ±45:變頻器啟用 ±46:正反轉偵測(VF簡易速度回授) ±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	0
H1-06	多機能輸入端子設定(X7)	±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) ±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	0
H1-07	多機能輸入端子設定(X8)	±62:PID致能 ±63:滿水保護命令 ±64:火災模式 ±65:壓力鎖定 ±66:多機能輸出控制 ±67:KEB 致能	0

項次	名稱	設定範圍	出廠
H1-08	X1反應時間	1~500毫秒	10
H1-09	X2反應時間	1~500毫秒	10
H1-10	X3反應時間	1~500毫秒	10
H1-11	X4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)	3
H2-01	多機能輸出端子設定(Y2)	±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	2
H2-02	多機能輸出端子設定(Y3)	±15:程序運轉暫停檢出 ±16:程序運轉保持檢出 ±17:計數器值到達檢出1 ±18:計數器值到達檢出2 ±19:計數器溢位檢出 ±20:計時器輸出 ±21:反轉檢出	11
H2-03	多機能輸出端子設定(Y4)	±22:散熱片溫度警示檢出(Ht) ±23:風扇運轉檢出 ±24:保留 ±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	1
H2-04	多機能輸出端子設定(Ta1,Tb1)	±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	-11
H2-05	多機能輸出端子設定(Ta2,Tc2)	±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	-3
H2-06	多機能輸出端子設定(FMP)	±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 ±48:速度限制檢出 ±49:保留 ±50:保留 ±51:泵浦過壓力檢出 ±52:KEB動作檢出	0

項次	名稱	設定範圍	出廠
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 20:保留 21:缺水保護傳感器輸入	1
H3-02	增益比 (Vin1)	-10.000~10.000	1.000
H3-03	偏壓比 (Vin1)	-10.000~10.000	0.00
H3-04	訊號準位 選擇(Vin1)	0:0~10 Vdc 1:-10~10 Vdc	0
H3-05	反應時間 (Vin1)	0.000~50.000 秒	0.000
H3-06	功能選擇 (Vin2)	0~19(同 H3-01)	0
H3-07	增益比 (Vin2)	-10.000~10.000	1.000
H3-08	偏壓比 (Vin2)	-10.000~10.000	0.000
H3-09	訊號準位 選擇(Vin2)	0:0~10 Vdc 1:-10~10 Vdc	0
H3-10	反應時間 (Vin2)	0.000~50.000 秒	0.000
H3-11	功能選擇 (Iin)	0~19(同 H3-01)	8
H3-12	增益比 (Iin)	-10.000~10.000	1.000
H3-13	偏壓比 (Iin)	-10.000~10.000	0.000
H3-14	訊號準位 選擇(Iin)	0:4~20mA 1:0~20mA 2:0~10V	0
H3-15	響應時間 (Iin)	0.000~50.000 秒	0.000
H3-16	平行偏移量 (Vin1)	-1.000~1.000	0.000
H3-17	平行偏移量 (Vin2)	-1.000~1.000	0.000
H3-18	平行偏移量 (Iin)	-1.000~1.000	0.000
H3-19	類比輸入 不感帶設定	0.00~10.00Hz	0.00
H3-20	功能選擇 (虛擬類比輸入1)	0~19(同 H3-01)	0
H3-21	虛擬類比輸入1之值	-1.000~1.000	0.000
H3-22	功能選擇 (虛擬類比輸入2)	0~19(同 H3-01)	0
H3-23	虛擬類比輸入2之值	-1.000~1.000	0.000
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 Vin1+Vin2+Iin 無效 1 Vin1+Vin2+Iin Vin1 2 Vin1+Vin2+Iin Vin2 3 Vin1+Vin2+Iin Vin1+Vin2 4 Vin1+Vin2+Iin Iin 5 Vin1+Vin2+Iin Vin1+Iin 6 Vin1+Vin2+Iin Vin2+Iin 7 Vin1+Vin2 Iin 8 Vin1 Vin2 9 Vin1 Iin 10 Vin2 Vin1+Iin 11 Vin1 Vin2+Iin 12 Vin2+Iin Vin1+Iin	0
H4-00	監看選擇(FM+)	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:Iin 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	
H4-01	增益比(FM+)	0~2.000	1.000
H4-02	偏壓比(FM+)	-1.000~1.000	0.000
H4-03	監看選擇(AM+)	0~22(同 H4-00)	5
H4-04	增益比(AM+)	0~2.000	1.000
H4-05	偏壓比(AM+)	-1.000~1.000	0.000
H4-07	訊號準位選擇 (AM+)	0:0~10V 1:0~20mA 2:4~20mA	1
H5-00	從站位址	0~254	1
H5-01	通訊 傳輸速率	1200 bps 2400 bps 4800 bps 9600 bps 14400 bps 19200 bps 38400 bps 57600 bps 76800 bps 115200 bps	76800
H5-02	通訊格式	8, N, 1 8, N, 2 8, E, 1 8, O, 1	8N1
H5-03	通訊回傳 等待時間	5~65毫秒	2
H5-04	通訊 逾時處置	0:減速停止 1:自由運轉停止 2:警告(Cot)	0

項次	名稱	設定範圍	出廠
H5-05	通訊逾時設定 (Cot)	0.0~100.0秒	0
H5-06	通訊協定選擇	0:Modbus RTU	0
H5-07	通訊修改參數選擇	0:儲存於EEPROM 1:不儲存於EEPROM	0
H6-00	脈波輸入功能選擇 (X8端子)	0:無 1:頻率命令 2:PID回授值 3:PID 目標值 4:速度迴授	0
H6-01	脈波輸入比例	100~32000Hz	1440
H6-02	脈波輸入增益比	0.0~10.000	1.000
H6-03	脈波輸入偏壓比	-1.000~1.000	0.000
H6-04	脈波輸入響應時間	0.000~50.000秒	0.010
H6-05	脈波輸出監看選擇	0~22(同H4-00)	1
H6-06	脈波輸出監看比例	100~32000Hz	1440
H6-07	脈波輸入最小頻率	0.0~1000.0Hz	0.0
L1-00	變頻器輸出電流限制常數(OL2)	0~255	100
L1-01	馬達接地漏電保護常數(GF)	0~255	1
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
L1-03	馬達過載跳脫時間	0~10.0分	5.0
L1-04	反電動勢保護準位	0~100%	0
L1-06	過熱警示選擇(OHt)	0:無 1:保持運轉 2:載波頻率下降 3:停止運轉	2
L1-07	過熱警示準位(OHt)	45~105℃	70
L1-08	過熱警示延遲區間	0.1~10.0℃	3.0
L1-09	風扇控制選擇	0:強制風冷 1:運轉風冷 2:溫控風冷	1
L1-10	風扇動作溫度準位	25~65℃	50
L1-11	風扇停止延遲時間	0.1~25.0 分	0.5
L1-12	系統過負載檢出設定	0:無效 1:有效	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
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
L1-15	系統過負載檢出準位	30~200%	160
L1-16	系統過負載檢出時間	0.1~300.0秒	0.1
L1-17	動態剎車設定	0:無效 1:有效 2:有效,DBOH警告 3:有效,DBOH跳脫	1
L1-18	動態剎車動作準位	350~410V(220V系列) 700~820V(380V系列)	380 760
L1-19	剎車晶體脈波設定	10~90%	50

項次	名稱	設定範圍	出廠
L1-20	輸入欠相檢出	0:關閉 1:開啟	1
L1-21	輸出欠相檢出	0:關閉 1:開啟	1
L1-22	變頻器電流限制準位	0.01~2.00	2.00
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
L1-24	剎車電阻警告溫度	10~255℃	120
L1-25	剎車電阻阻值	0.01~500.00Ω	400.00
L1-26	剎車電阻額定功率	0.1~1000.0kW	0.1
L1-27	剎車電阻額定功率溫度	1~1000℃	170
L2-00	瞬停復電再運轉選擇	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
L2-02	斷電降速之減算頻率	0.0~20.0Hz	0.5
L2-03	斷電降速之減速時間 1	0.0~3200.0秒	25.0
L2-04	斷電降速之減速時間2	0.0~3200.0秒	25.0
L2-05	斷電降速之切換頻率	0.0~400.0Hz	0.0
L2-06	KEB目標直流電壓	150~250V (220V系列) 300~500V (380V系列)	250.0 450.0
L2-07	KEB比例增益	0.000~5.000	0.12
L2-08	KEB積分增益	0.00~50.00	1.00
L2-09	KEB限制	0.0~120.0Hz	60.0
L2-10	LE偵測時間	0~250毫秒	50
L3-00	加速中失速防止準位	30~200%	140
L3-01	等速中失速防止準位	30~200%	130
L3-02	等速中失速防止加速時間	0.1~3200.0秒	15.0
L3-03	等速中失速防止減速時間	0.1~3200.0秒	15.0
L3-04	減速中失速防止選擇	0:無效 1:有效	1
L3-05	失速防止檢出時間	0~5000毫秒	100
L3-06	過電壓抑制功能選擇	0:無效 1:有效 2:只有等速時啟動	0
L3-07	過電壓抑制動作準位	310~400V(220V系列) 540~800V(380V系列)	360 620
L3-08	過電壓抑制頻率限制	0.0~30.0Hz	12.0
L3-09	過電壓抑制比例增益	0.000~5.000	0.200
L3-10	過電壓抑制積分增益	0.00~50.00	10.00

項次	名稱	設定範圍	出廠
L4-00	等速檢出範圍	0.0~20.0Hz	2.0
L4-01	頻率偵測準位	0.0~400.0Hz	0.0
L4-02	頻率偵測範圍	0.0~20.0Hz	2.0
L4-03	頻率偵測準位（含方向）	-400.0~400.0Hz	0.0
L4-04	頻率偵測範圍(含方向)	0.0~20.0Hz	2.0
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)時進行檢出	1
L4-06	頻率命令喪失動作選擇	0:無 1:停止 2:依L4-07設定繼續運轉	0
L4-07	頻率命令喪失時頻率命令	0.000~1.000	0.800
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
L4-11	轉矩檢出準位1	0.00~3.00	1.50
L4-12	轉矩檢出時間1	00.~300.0秒	0.1
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)	0
L4-14	轉矩檢出準位2	0.00~3.00	1.50
L4-15	轉矩檢出時間2	00.~300.0秒	0.1
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	1
L5-01	異常重試次數	0~16	10
L5-02	異常重試間隔時間	0.5~600.0秒	60.0
L5-03	異常重試時異常檢出選擇	0:不輸出 1:輸出	0
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
L6-00	類比輸入偵測1跳脫準位(A1 Err)	0.000~1.000	0.000
L6-01	類比輸入偵測1警訊準位(A1 Warn)	0.000~1.000	0.000
L6-02	類比輸入偵測1警訊延遲區間	0.000~1.000	0.000
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
L6-04	類比輸入偵測2跳脫準位(A2 Err)	0.000~1.000	0.000
L6-05	類比輸入偵測2警訊準位(A2 Warn)	0.000~1.000	0.000
L6-06	類比輸入偵測2警訊延遲區間	0.000~1.000	0.000

項次	名稱	設定範圍	出廠
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
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
L6-09	外部異常1偵測選擇(EF1)	0:持續偵測 1:運轉中偵測	1
L6-10	外部設備溫度電阻選擇	0:PTC(Ω) 1:NTC(Ω) 2:PT100(℃) 3:RTD392(℃) 4:KTY84/130(℃)	0
L6-11	外部設備溫度跳脫電阻準位	0~100.0 KΩ	0.00
L6-12	外部設備溫度警告電阻準位	0~100.0 KΩ	0.00
L6-13	外部設備過熱警告處理	0:繼續運轉 1:減速停止	0
L6-14	外部設備溫度跳脫溫度準位	40~160℃	120
L6-15	外部設備溫度跳脫警告準位	40~160℃	90
L7-00	正轉轉矩限制	0.00~3.00	2.00
L7-01	反轉轉矩限制	0.00~3.00	2.00
L7-02	正轉回升轉矩限制	0.00~3.00	2.00
L7-03	反轉回升轉矩限制	0.00~3.00	2.00
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
P1-01	程序運轉順序	0:單方向 1:雙方向	0
P1-02	程序運轉循環次數	1~9998:表示循環次數 9999:無限次	1
P1-03	傾斜時間單位	0:秒 1:分鐘 2:小時	0
P1-04	保持時間單位		0
P1-05	第0段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-06	第0段速保持時間	0.0~360.0	0.0
P1-07	第1段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-08	第1段速保持時間	0.0~360.0	0.0
P1-09	第2段速傾斜時間	0.0~360.0	0.0
P1-10	第2段速保持時間	0.0~360.0	0.0
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
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

項次	名稱	設定範圍	出廠
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:恢復時從段落起始點開始	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	0.001~5.000	1.000
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	DQ電流解耦合	0:關閉 1:開啟	1
o1-11	Deadtime 補償	0~400	100
o1-12	Deadtime補償平滑角度	0.0~30.0°	0.0
o1-13	Deadtime補償電流轉折點	0.00~1.00	0.00
o1-14	馬達電流角度偏移	-30.0~30.0°	1.5
o1-15	電壓電流夾角低通濾波常數-分子	1~5000	64
o1-16	電壓電流夾角低通濾波常數-分母	1~5000	8
o1-17	反積分終結	0:關閉 1:開啟	0
o1-18	弱磁濾波常數	0.0~6000.0	100.0
o1-19	DPWM啟用	0:關閉 1:開啟	1

監看參數一覽表

項次	名稱	說明
U1-00	控制模式	0:V/F控制 1:V/F控制+速度迴授卡 2:向量控制 3:向量控制+速度迴授卡 4:PM控制+Resolver 5:PM控制+Encoder 6:PM控制(I/F+EMF) 7:PM控制(HFI+EMF) 9:保留 11:保留
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(℃)
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
U1-35	Hall Sensor位置迴授	顯示Hall Sensor的位置迴授
U1-36	Hall Sensor速度迴授	顯示Hall Sensor的速度迴授
U1-37	Hall Sensor角度迴授	顯示Hall Sensor的角度迴授
U2-00	異常履歷項目	顯示第幾組的異常履歷(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)

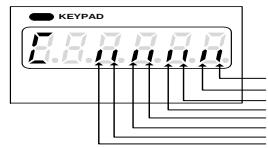
項次	名稱	說明
U2-06	異常發生時DC bus電壓	顯示異常發生時的DC bus電壓(V)
U2-07	異常發生時變頻器溫度	顯示異常發生時的變頻器溫度(℃)
U2-08	異常發生時累積時間	顯示異常發生時的累積時間(小時)
U2-09	異常發生時運轉狀態	顯示異常發生時的運轉狀態
U2-10	異常發生時輸入端子狀態	顯示異常發生時的輸入端子狀態
U2-11	異常發生時輸出端子狀態	顯示異常發生時的輸出端子狀態
U2-12	異常發生時PG回授	顯示異常發生時的PG回授(Hz)
U2-13	異常發生時轉矩命令	顯示異常發生時的轉矩命令(%)
U2-14	異常發生時馬達 U 相電流	顯示異常發生時馬達的U相電流(A)
U2-15	異常發生時馬達 V 相電流	顯示異常發生時馬達的V相電流(A)
U2-16	異常發生時馬達 W 相電流	顯示異常發生時馬達的W相電流(A)
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	風扇運轉時間	顯示變頻器的冷卻風扇運轉時間(小時)
U4-03	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: U4-08:678.9kWh U4-09:12345MWh
U4-09	kWh(累積瓦時)高位元	
U4-10	Modbus設定頻率命令	顯示Modbus設定的頻率命令(Hz)
U4-11	擴充卡設定頻率命令	顯示擴充卡設定的頻率命令(Hz)
U4-12	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 0-00=操作器 1-00 to 1-15=多段速(d1-00 to d1-15) 2-00 to 2-15=類比端子與多段速 3-00=Modbus通訊,4-00=脈波輸入
U4-13	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:運轉命令非限制狀態 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	回授頻率	顯示估測的回授頻率

項次	名稱	說明
U4-15	頻率命令	顯示頻率命令值
U4-16	Vin1輸入準位	顯示Vin1的輸入準位
U4-17	Vin2輸入準位	顯示Vin2的輸入準位
U4-18	Iin輸入準位	顯示Iin的輸入準位
U4-19	操作器旋鈕輸入準位	顯示操作器旋鈕的輸入準位
U4-21	外部設備溫度電阻值	顯示與VIN2連接的外部設備溫度電阻值(Ω)
U4-22	外部設備溫度值	顯示與VIN2連接的外部設備溫度(℃)
U4-23	UpDown設定頻率	顯示UpDown的設定頻率，數值同d4-03
U4-24	PG計數器值	顯示PG的計數值
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
U4-27	Resolver角度偏移值	顯示Resolver的角度偏移值
U5-01	PID目標值	顯示PID目標值(%)
U5-02	PID回授值	顯示PID控制時回授值(%)
U5-03	PID差動回授值	顯示H3-□□=9(PID差動回授)的值(%)
U5-04	PID 最終回授值	顯示PID最終回授值，未使用差動回授時，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(%)
U5-09	設定壓力值	顯示設定壓力值
U5-10	實際壓力值	顯示壓力傳感器回授壓力值
U5-11	壓力設定值(即時)	顯示設定壓力值(即時)
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	脈衝定位電流	顯示脈衝定位電流
U6-07	剎車能量	顯示剎車能量
U6-10	PV輸出電壓	顯示PV端輸出直流電壓(V)
U6-11	流量	顯示流量傳感器回授流量(%)
U6-12	主副機狀態	泵浦多台控制模式下主副機狀態
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)
U8-10	擴充卡1名稱	顯示擴充卡1名稱
U8-11	擴充卡2類別	顯示擴充卡1類別
U8-12	擴充卡1版本	顯示擴充卡1版本
U8-13	擴充卡1CRC碼	顯示擴充卡1CRC檢查碼
U8-14	擴充卡1狀態	顯示擴充卡1狀態

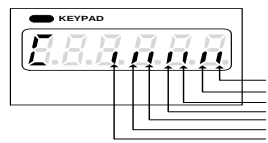
項次	名稱	說明
U8-15	擴充卡2名稱	顯示擴充卡2名稱
U8-16	擴充卡2類別	顯示擴充卡2類別
U8-17	擴充卡2版本	顯示擴充卡2版本
U8-18	擴充卡2CRC碼	顯示擴充卡2CRC檢查碼
U8-19	擴充卡2狀態	顯示擴充卡2狀態

備註:

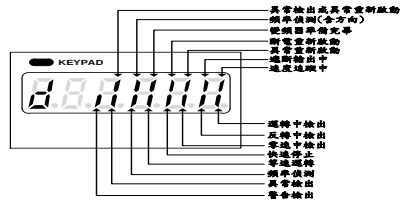
(1)輸入端子狀態顯示畫面(U1-07):



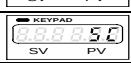
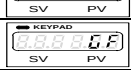
(2)輸出端子狀態顯示畫面(U1-08):



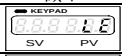
(3)變頻器狀態顯示畫面(U1-13):



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		變頻器過熱保護
	類比輸入保護 1		類比輸入保護 2
	運轉中電源電壓 過低保護		變頻器過電流保護
	接地漏電保護		輸入欠相保護
	過電壓保護		輸出欠相保護
	速度迴授卡斷線		熱敏線路異常
	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)		安全信號保護 1
	安全信號保護 2		外部異常
	外部異常 0		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
	PID 回授過高		PID回授過低
	回授訊號異常		過壓力保護
	缺水保護		缺水保護 重新啟動計時中
	通訊逾時檢出		

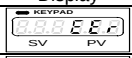
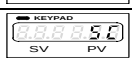
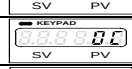
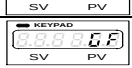
變頻器警告訊息

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
	煞車晶體動作		類比輸入警告 2
	馬達過熱警告		運轉方向命令錯誤
	外部過溫警告		變頻器過熱警告
	通訊逾時檢出		

Warning Messages of Drive

Display	Description	Display	Description
	Power source under voltage		Keypad cable trip (before connecting)
	Drive output interruption		Keypad cable trip (connected)
	Coast to stop		Analog input warn 1
	Over voltage at stop		Analog input warn 2
	Motor overheat warn		Direction command error
	Drive overheat		External device overheat
	Communication overtime		

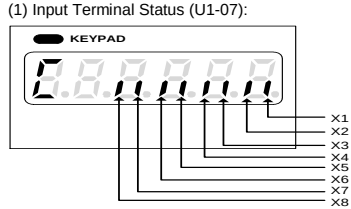
Error Trip Messages of Drive

Display	Description	Display	Description
	EEPROM Error		Keypad connection interrupted
	EEPROM Error 0		Drive overheat
	A/D converter error		Motor overheat
	Fuse open		Drive overheat
	Analog input protection 1		Analog input protection 2
	Under voltage during operation		Drive over current
	Grounding fault		Input phase loss
	Over voltage		Output phase loss
	PG open-circuit		NTC thermistor sensor fault
	Operation command fault		Start command lock 2 (Power ON/OFF)
	Start command lock 3 (Local/Remote)		Safe signal protection 1
	Safe signal protection 2		External fault
	External fault 0		External fault 1
	Motor overload		Drive Overload
	Current limit		Motor over torque 1
	Motor over torque 2		System overload
	Motor under torque 1		Motor under torque 2
	Speed deviation		Over speed
	PID feedback too high		PID feedback too low
	PID feedback signal error		Over pressure
	Water shortage protection		Water shortage protection restart countdown
	Communication overtime		

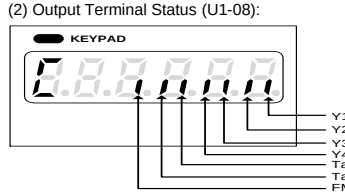
Func.	Name	Description
U4-12	Frequency Command Source	Display the frequency command source Display format: XY-nn X:Frequency Command 0=Local 1=Primary Frequency (b1-00) 2=Secondary Frequency (b1-01) Y-nn: Source 0-00=Keypad 1-00 to 1-15=Preset speed (d1-00 to d1-15) 2-00 to 2-15=Analog input and preset speed 3-00=Modbus Communication 4-00=Pulse in
U4-13	Start Command Source	Display the start command source Display format: XY-nn X:Start command 0=Local 1=Primary start command (b1-02) 2=Primary start command (b1-03) Y:Source 0:Keypad 1:Muti-function 2:Communication nn:Start command limit status 00:No limit status 01:Start command on at power on 02:Start command on at local/remote switch 03:Start command on during under voltage 04:Fast stop
U4-14	Feedback Freq.	Display the feedback frequency
U4-15	Freq. Command	Display the frequency command
U4-16	Input Level (Vin1)	Display the input level of Vin1
U4-17	Input Level (Vin2)	Display the input level of Vin2
U4-18	Input Level (Iin)	Display the input level of Iin
U4-19	Input Level (Keypad Pot)	Display the input level of keypad pot
U4-20	Input Level (Pulse Train)	Display the input level of pulse train
U4-21	External Temperature Resistor	Display the value of external temperature sensor(kΩ)
U4-22	External Temperature	Display the value of external temperature sensor.(℃)
U4-23	UP/DOWN Set Frequency	Display the UP/DOWN frequency adjustment (Hz)
U4-24	The Value of Counter(PG)	Display the counter value from PG
U4-25	Torque Command from Comm.	Display the torque command set by communication (%)
U4-26	Torque Compensation from Comm.	Display the torque compensation set by communication (%)
U5-01	PID Setpoint	Display the PID setpoint (%)
U5-02	PID Feedback	Display the feedback of PID control (%)
U5-03	PID Differential Feedback	Display the PID differential feedback (%)
U5-04	PID Adjusted Feedback	Display the PID adjusted feedback. (%)
U5-05	PID Input	Display the PID input (%)
U5-06	PID Output	Display the PID output (%)
U5-07	PID Output 2	Display the PID output 2 (%)
U5-08	PID Cumulative Integral Value	Display the PID cumulative integral value (%)
U6-01	Motor q-Axis Current	Displays the output value for current control relative to motor secondary current (%)
U6-02	Motor d-Axis Current	Displays the output value for current control relative to motor exciting current (%)
U6-03	Output Voltage Command (Vq)	Output voltage command for the q-Axis (Vac)
U6-04	Output Voltage Command (Vd)	Output voltage command for the d-Axis (Vac)
U6-05	Offset Frequency	Display the offset frequency
U7-01	Sequence Control: Cycle	Display the current number of sequence control cycle
U7-02	Sequence Control: Step	Display the current section of sequence control
U7-03	Digital Input Counter Value	Display the value of digital input counter
U7-04	Analog Input Current Limit	Display the current limit from analog input (A)
U7-05	Fault Restart Count	Display the count value of the Fault restart
U8-00	Software Version	Display the version of software
U8-01	Software CRC	Display the CRC code of software
U8-02	Parameter List CRC	Display the parameter list CRC code
U8-03	Parameter CRC	Display the parameter CRC code
U8-04	Drive HP	Display the drive horse power (HP)
U8-05	Drive Rated Current	Display the drive rated current.(A)
U8-10	Option Card 1 Name	Display the name of option card 1
U8-11	Option Card 1 Type	Display the type of option card 1
U8-12	Option Card 1 Version	Display the version of option card 1
U8-13	Option Card 1 CRC	Display the CRC code of option card 1
U8-14	Option Card 1 Status	Display the status of option card 1
U8-15	Option Card 2 Name	Display the name of option card 2
U8-16	Option Card 2 Type	Display the type of option card 2
U8-17	Option Card 2 Version	Display the version of option card 2
U8-18	CRC Option Card 2	Display the CRC code of option card 2
U8-19	Option Card 2 Status	Display the status of option card 2

Note:

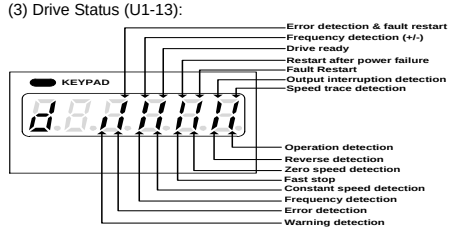
(1) Input Terminal Status (U1-07):



(2) Output Terminal Status (U1-08):



(3) Drive Status (U1-13):



Monitor Parameter List

Func.	Name	Description
U1-00	Control Method	0:V/F Control 1:V/F Control + PG card 2:Vector Control 3:Vector Control + PG card 4:PM control + Resolver 5:PM control + Encoder 6:PM Control 1 (I/F+EMF) 7:PM Control 2 (HFI+EMF) 9:Reserve 11:Reserve
U1-01	Freq. Command	Display the frequency command (Hz)
U1-02	Output Freq.	Display the output frequency (Hz)
U1-03	Output Voltage	Display the output voltage (V)
U1-04	Output Current	Display the output current (A)
U1-05	DC bus Voltage	Display the DC bus Voltage (V)
U1-06	Drive Temperature	Displays the drive temperature (℃)
U1-07	Input Terminal Status	Please refer to note 1
U1-08	Output Terminal Status	Please refer to note 2
U1-09	Motor Speed	Display RPM of motor (Estimated from the output frequency)
U1-10	Power Factor	Display the power factor
U1-11	Power Factor Angle	Display the power factor angle
U1-12	Output Frequency with Compensation	Display the output frequency with compensation (Hz)
U1-13	Drive Status	Please refer to note 3
U1-14	Output Power	Display the output power.
U1-15	Torque Output %	Display torque commands as a percentage during vector control.
U1-16	Frequency command %	Display the frequency command as a percentage.
U1-17	Output Frequency %	Display the output frequency as a percentage.
U1-18	Output Power %	Display the output power as a percentage.
U1-19	Error Code (Now)	Display the current fault.
U1-20	Warning Code (Now)	Display the current warning.
U1-21	Torque Command %	Display torque commands as a percentage.
U1-22	Torque Compensation %	Display the torque compensation as a percentage.
U1-24	MPM 0 Command	Display the machine speed command 0.
U1-25	Monitor MPM 0	Display the output machine speed 0.
U1-26	MPM 1 Command	Display the machine speed command 1.
U1-27	Monitor MPM 1	Display the output machine speed 1.
U1-28	MPM 2 Command	Display the machine speed command 2.
U1-29	Monitor MPM 2	Display the output machine speed 2.
U1-30	Salience Ratio of HFI	Display the Salience Ratio of HFI
U1-31	PM Estimated Speed (Besides IF Mode)	Display the PM estimated speed expect IF mode.
U1-32	PM Estimated Speed (For IF Mode)	Display the PM estimated speed in IF mode.
U1-33	PM Estimated Back-EMF Constant	Display the estimated back-EMF constant.
U1-35	Hall Sensor Position Feedback	Display the position feedback from the hall sensor.

Func.	Name	Description
U1-36	Hall Sensor Speed Feedback	Display the speed feedback from the hall sensor.
U1-37	Hall Sensor Angle Feedback	Display the angle feedback from the hall sensor.
U2-00	Fault History Item	Display the fault history item set by A5-00
U2-01	Error Code	Display the error code of U2-00
U2-02	Frequency command	Display the frequency command at U2-00 (Hz)
U2-03	Output Freq.	Display the output frequency at U2-00 (Hz)
U2-04	Output Voltage	Display the output voltage at U2-00 (V)
U2-05	Output Current	Display the output current at U2-00 (A)
U2-06	DC Bus Voltage	Display the DC bus voltage at U2-00 (V)
U2-07	Drive Temperature	Display the drive temperature at U2-00 (℃)
U2-08	Cumulative Operation Time	Display the cumulative operation time at U2-00 (hr)
U2-09	Operation Status	Display the operation status at U2-00
U2-10	Input Terminal Status	Display the input terminal at U2-00
U2-11	Output Terminal Status	Display the output terminal at U2-00
U2-12	Feedback Freq. from PG	Display the feedback frequency at U2-00 (Hz)
U2-13	Torque Command	Display the torque command at U2-00(%)
U2-14	U Phase Motor Current	Display the U phase motor current at U2-00(A)
U2-15	V Phase Motor Current	Display the V phase motor current at U2-00(A)
U2-16	W Phase Motor Current	Display the W phase motor current at U2-00(A))
U3-00	Fault History 0	Display the latest fault code.
U3-01	Fault History 1	Display the second last fault code.
U3-02	Fault History 2	Display the third last fault code.
U3-03	Fault History 3	Display the fourth last fault code.
U3-04	Fault History 4	Display the fifth last fault code.
U3-05	Fault History 5	Display the sixth last fault code.
U3-06	Fault History 6	Display the seventh last fault code.
U3-07	Fault History 7	Display the eighth last fault code.
U3-08	Fault History 8	Display the ninth last fault code.
U3-09	Fault History 9	Display the tenth last fault code.
U4-00	Cumulative Power On Time	Display the cumulative power on time (hr)
U4-01	Cumulative Operation Time	Display the cumulative operation time (hr)
U4-02	Cooling Fan Operation Time	Display the cumulative operation time of the cooling fan (hr)
U4-03	Cooling Fan Maintenance	Display the cooling fan operation time as a percentage (%)
U4-07	Motor Overload Estimate (OL)	Shows the value of the motor overload detection accumulator (%)
U4-08	kWh Lower Digit	Display the output power usage. Take 12345678.9kWh for example: U4-08:678.9kWh U4-09:12345MWh
U4-09	kWh upper Digit	
U4-10	Frequency Command from Communication	Display the frequency command from the Modbus communication (Hz)
U4-11	Frequency Command from option card	Display the frequency from the option card.

Func.	Name	Range	dF60
P1-07	Accel/Decel Time of Sector 1	0.0~360.0	0.0
P1-08	Hold Time of Sector 1	0.0~360.0	0.0
P1-09	Accel/Decel Time of Sector 2	0.0~360.0	0.0
P1-10	Hold Time of Sector 2	0.0~360.0	0.0
P1-11	Accel/Decel Time of Sector 3	0.0~360.0	0.0
P1-12	Hold Time of Sector 3	0.0~360.0	0.0
P1-13	Accel/Decel Time of Sector 4	0.0~360.0	0.0
P1-14	Hold Time of Sector 4	0.0~360.0	0.0
P1-15	Accel/Decel Time of Sector 5	0.0~360.0	0.0
P1-16	Hold Time of Sector 5	0.0~360.0	0.0
P1-17	Accel/Decel Time of Sector 6	0.0~360.0	0.0
P1-18	Hold Time of Sector 6	0.0~360.0	0.0
P1-19	Accel/Decel Time of Sector 7	0.0~360.0	0.0
P1-20	Hold Time of Sector 7	0.0~360.0	0.0
P1-21	Accel/Decel Time of Sector 8	0.0~360.0	0.0
P1-22	Hold Time of Sector 8	0.0~360.0	0.0
P1-23	Accel/Decel Time of Sector 9	0.0~360.0	0.0
P1-24	Hold Time of Sector 9	0.0~360.0	0.0
P1-25	Accel/Decel Time of Sector 10	0.0~360.0	0.0
P1-26	Hold Time of Sector 10	0.0~360.0	0.0
P1-27	Accel/Decel Time of Sector 11	0.0~360.0	0.0
P1-28	Hold Time of Sector 11	0.0~360.0	0.0
P1-29	Accel/Decel Time of Sector 12	0.0~360.0	0.0
P1-30	Hold Time of Sector 12	0.0~360.0	0.0
P1-31	Accel/Decel Time of Sector 13	0.0~360.0	0.0
P1-32	Hold Time of Sector 13	0.0~360.0	0.0
P1-33	Accel/Decel Time of Sector 14	0.0~360.0	0.0
P1-34	Hold Time of Sector 14	0.0~360.0	0.0
P1-35	Accel/Decel Time of Sector 15	0.0~360.0	0.0
P1-36	Hold Time of Sector 15	0.0~360.0	0.0
P1-37	Sequence Control Direction	0~FFFF	0000
P1-38	Sequence Control Pause Resume Mode	0:Resume from the pause point 1:Resume from the beginning of the stage	0
P1-39	Sequence Control Pause Mode	0:Pause with stop command 1:Pause without stop command	0

Func.	Name	Range	dF60
P2-00	Traverse Mode	0:Disable 1:Enable during constant speed 2:Enable during operation	0
P2-01	Traverse Amplitude	0.00~0.20	0.00
P2-02	Traverse Step	0.00~0.50%	0.000
P2-03	Traverse Step Time	0.000~0.500 sec	0.000
P2-04	Traverse Deceleration Time	0.0~120.0 sec	0.0
P2-05	Traverse Acceleration Time	0.0~120.0 sec	0.0
o1-00	Gain (D-Axis Current)	0.01~10.00	1.00
o1-01	Gain (Q-Axis Current)	0.01~10.00	1.00
o1-02	Gain (Flux)	0.01~5.00	1.00
o1-04	Proportional Gain (D-Axis Current)	0.000~60.000	0.700
o1-05	Integral Gain (D-Axis Current)	0.0000~60.000	150.0
o1-06	Proportional Gain (Q-Axis Current)	0.000~60.000	0.700
o1-07	Integral Gain (Q-Axis Current)	0.0~6000.0	150.0
o1-08	Proportional Gain (Flux)	0.000~60.000	2.000
o1-09	Integral Gain (Flux)	0.00~600.00	10.00
o1-10	Auto Tuning Acceleration Time (Rotational)	0.0~30.0 sec	5.0
o1-11	Motor PWM Dead time	0~400	90
o1-12	Motor PWM Deadtime Smooth Angle	0.0~20.0	6.0
o1-13	Current Value of Turing Point in Deadtime Compensation	0.00~1.00	0.00
o1-14	Motor Current Angle Offset	-30.0~30.0	1.5
o1-15	Motor Current Angle LPF Constant (Numerator)	1~5000	64
o1-17	Anti-Windup	0:Disable 1:Enable	0
o1-18	Flux Weakening Low Pass Filter	0.0~6000.0	100.0
O1-19	DPWM Function	0:OFF 1:ON	1

Func.	Name	Range	dF60
L4-03	Freq. Detection Level (+/-)	-400.0~400.0 Hz	0.0
L4-04	Freq. Detection Range (+/-)	0.0~20.0 Hz	2.0
L4-05	Freq. Detection Selection	0:Disable at baseblock (bb) 1:Enable at baseblock(bb)	1
L4-06	Freq. Command Loss Detection Selection	0:None 1:Stop 2:Keep running according to the L4-07.	0
L4-07	Freq. Command at Freq. Command Loss	0.000~1.000	0.800
L4-10	Torque Detection Selection 1	0:Disable 1:Detect OL3 at constant speed (Alarm) 2:Detect OL3 at running (Alarm) 3:Detect OL3 at constant speed (Fault) 4:Detect OL3 at running (Fault) 5:Detect UL3 at constant speed (Alarm) 6:Detect UL3 at run (Alarm) 7:Detect UL3 at constant speed (Fault) 8:Detect UL3 at running (Fault)	0
L4-11	Torque Detection Level 1	0.00~3.00	1.50
L4-12	Torque Detection Time 1	00.~300.0 sec	0.1
L4-13	Torque Detection Selection 2	0:Disable 1:Detect OL4 at constant speed.(Alarm) 2:Detect OL4 at runnig (Alarm) 3:Detect OL4 at constant speed (Fault) 4:Detect OL4 at running (Fault) 5:Detect UL4 at constant speed (Alarm) 6:Detect UL4 at running (Alarm) 7:Detect UL4 at constant speed (Fault) 8:Detect UL4 at running (Fault)	0
L4-14	Torque Detection Level 2	0.00~3.00	1.50
L4-15	Torque Detection Time 2	0.0~300.0 sec	0.1
L5-00	Fault Restart Selection	0:Resart immediately after the fault is reset 1:Restart after the setting time in L5-02 PS. Only for OC、OE、GF	0
L5-01	Auto-restart Times Setting	0~16	0
L5-02	Fault Restart Interval Time	0.5~600.0 sec	10.0
L5-03	Output Terminal Selection During Auto Fault Restart	0:No detection 1:Detection	0
L5-04	Fault Auto-Reset Selection	0:Disable 1:Enable PS: Only for LE1,HF1,HF2	0
L6-00	Analog Input Detection 1 Fault Level (A1 Err)	0.000~1.000	0.000
L6-01	Analog Input Detection 1 Warn Level (A1 Warn)	0.000~1.000	0.000

Func.	Name	Range	dF60
L6-02	Analog Input Detection 1 Warn Dead Band	0.000~1.000	0.000
L6-03	Analog Input Detection 1 Warn Mode	0: None, digital output only 1: Warn 2: Ramp to stop 3: Coast to stop	0
L6-04	Analog Input Detection 2 Fault Level (A2 Err)	0.000~1.000	0.000
L6-05	Analog Input Detection 2 Warn Level (A2 Warn)	0.000~1.000	0.000
L6-06	Analog Input Detection 2 Warn Dead Band	0.000~1.000	0.000
L6-07	Analog Input Detection 2 Warn Mode	0:None, digital output only 1:Warn 2:Ramp to stop 3:Coast to stop	0
L6-08	External fault 1 (EF1) Selection	0:None 1:Warn 2:Ramp to stop 3:Coast to stop 4:Coast to stop + DC braking	1
L6-09	External fault 1 (EF1) Detection	0:Detection all the time 1:Detect during operation	1
L6-10	Motor Thermistor	0:PTC (Ω) 1:NTC (Ω) 2:PT100(℃)+100Ω resistor 3:RTD392(℃)+100Ω resistor 4:KTY84/130(℃)	0
L6-11	Motor Overheat Protection Resistor Level (OH2)	0.00~100.00kΩ	0.00
L6-12	Motor Overheat Warning Resistor Level (OH1)	0.00~100.00kΩ	0.00
L6-13	Motor Overheat Warning Selection (OH1)	0:Keep running 1:Ramp to stop	0
L6-14	Motor Overheat Protection Temperature Level (OH2)	40~160℃	120
L6-15	Motor Overheat Warning Temperature Level (OH1)	40~160℃	90
L7-00	Forward Torque Limit	0.00~3.00	2.00
L7-01	Reverse Torque Limit	0.00~3.00	2.00
L7-02	Forward Regeneration Torque Limit	0.00~3.00	2.00
L7-03	Reverse Regeneration Torque Limit	0.00~3.00	2.00
P1-00	Sequence Control Mode	0:Direct Change 1:Stop before Change	0
P1-01	Sequence Control Direction	0:Single direction 1:Dual direction	0
P1-02	Sequence Control Cycle	1~9998:Number of cycle time 9999:Infinite cycles	1
P1-03	Accel/Decel Time Unit for Sequential Control	0:second 1:minute 2:hour	0
P1-04	Hold Time Unit for Sequential Control		0
P1-05	Accel/Decel Time of Sector 0	0.0~360.0	0.0
P1-06	Hold Time of Sector 0	0.0~360.0	0.0

Func.	Name	Range	dF60
H6-07	Pulse Train Monitor Minimum Freq.	0.0~1000.0 Hz	0.0
L1-00	Current Limit constant (OL2)	0~255	0
L1-01	Grounding Protection constant (GF)	0~255	1
L1-02	Motor Overload Protection (OL)	0:Disable 1:Standard motor 2:Drive dedicated motor (external fan cooling)	1
L1-03	Motor Overload Protection Time	0~10.0 min	5.0
L1-04	Back-EMF Protection Level	0~100 %	0
L1-06	Overheating Warning Selection (OHt)	0: None 1: Keep running 2: Carrier reduction 3: Stop	2
L1-07	Overheating Warning Level (OHt)	45~105℃	70
L1-08	Drive Overheating Dead Band	0.1~10.0℃	3.0
L1-09	Fan Control Selection	0:Start the fan at power ON 1:Start the fan at running 2:Start the fan according to the setting of L1-10	1
L1-10	Temperature Level of Fan Activation	25~65℃	50
L1-11	Fan Off Delay Time	0.1~25.0 min	0.5
L1-12	System Overload Detection (OLO)	0:Disable 1:Enable	0
L1-13	System Overload Detection Mode	0:During constant speed 1:During operation	0
L1-14	Output Setting after System Overload	0:Keeps operation 1:Trips to protection	0
L1-15	System Overload Detection Level	30~200%	160
L1-16	System Overload Detection Time	0.1~300.0 sec	0.1
L1-17	Dynamic Braking Selection	0:Off 2:On,"DBOH" alarm 1:On 3:On,"DBOH" fault	1
L1-18	Dynamic Braking Active Level	350~410V (220V series) 700~820V (380V series)	380 760
L1-19	Brake Resistor Pulse Setting	10~90%	50
L1-20	Input Phase Loss Protection Selection	0:Disable 1:Enable	1
L1-21	Output Phase Loss Protection Selection	0:Disable 1:Enable	1
L1-22	Current Limit Level	0.10~2.00	2.00
L1-23	NTC Thermistor	0:Enable 1:Disable,start the fan at power on 2:Disable,Start the fan at running	0
L1-24	Warring Temperature of Braking Resistor	10~255℃	120
L1-25	Resistance of Braking Resistor	0.01~500.00Ω	400.00

Func.	Name	Range	dF60
L1-26	Rated power of Braking Resistor	0.1~1000.0kW	0.1
L1-27	Temperature of Braking Resistor At Rated Power	1~1000℃	170
L2-00	Operation Selection at Instant Power Failure	0:Drive cannot restart 1:Drive restart 2:Ramp to stop 3:Restart if the power restore during ramp to stop 4:Ramp to stop with KEB (Enable when start command is on) 5:Ramp to stop with KEB and drive restart 6:Ramp to stop with KEB 7.Drive restart from 0 Hz	0
L2-02	Subtracted Freq. of Ramp to Stop by Power Failure	0.0~20.0 Hz	0.5
L2-03	Deceleration Time 1 of Ramp to Stop by Power Failure	0.0~3200.0 sec	25.0
L2-04	Deceleration Time 2 of Ramp to Stop by Power Failure	0.0~3200.0 sec	25.0
L2-05	Switching Freq. of Ramp to Stop by Power Failure	0.0~400.0 Hz	0.0
L2-06	KEB setpoint DC Voltage	150~250V (220V series) 300~500V (380V series)	250.0 450.0
L2-07	KEB PI Gain (Kp)	0.000~5.000	0.12
L2-08	KEB PI Integral (Ki)	0.00~50.00	1.00
L2-09	KEB PI Limit	0.0~120.0Hz	60.0
L2-10	LE Detection time	0~250 ms	50
L3-00	Stall Prevention Level at Acceleration	30~200%	170
L3-01	Stall Prevention Level at Constant Speed	30~200%	160
L3-02	Acceleration Time after Stall Prevention under Constant Speed	0.1~3200.0 sec	15.0
L3-03	Deceleration Time for Stall Prevention under Constant Speed	0.1~3200.0 sec	15.0
L3-04	Stall Prevention at Deceleration	0:Disable 1:Enable	1
L3-05	Stall Prevention Delay Time	0~5000 msec	100
L3-06	Overvoltage Suppression Selection	0:Disable 1:Enable 2:Enable at constant speed	0
L3-07	Overvoltage Suppression Active Level	310~400V(220V series) 540~800V(380V series)	360 620
L3-08	Overvoltage Suppression Frequency Limit	0.0~30.0Hz	12.0
L3-09	Overvoltage Suppression P Gain	0.000~5.000	0.200
L3-10	Overvoltage Suppression I Gain	0.00~50.00	10.00
L4-00	Constant Speed Detection Range	0.0~20.0 Hz	2.0
L4-01	Freq. Detection Level	0.0~400.0 Hz	0.0
L4-02	Freq. Detection Range	0.0~20.0 Hz	2.0

Func.	Name	Range	dF60
H3-01	Analog Input Selection (Vin1)	0: Disable 1: Frequency(before gain) 2: Frequency gain 3: Frequency bias(after gain) 4: Auxiliary frequency 1 5: Auxiliary frequency 2 6: Current limit 7: PID setpoint 8: PID feedback 9: Differential PID feedback 10: Output voltage adjustment of V/F pattern 11: Analog input protection 1 12: Analog input protection 2 13: Frequency limit 14: Forward torque limit 15: Reverse torque limit 16: Regeneration torque limit 17: Torque limit / Torque command 18: Torque compensation 19: Torque limit 20: Reserve 21: Water shortage protection input	1
H3-02	Gain (Vin1)	-10.000~10.000	1.000
H3-03	Bias (Vin1)	-10.000~10.000	0.00
H3-04	Input Range Selection (Vin1)	0:0~10 Vdc 1:-10~10 Vdc	0
H3-05	Response Time (Vin1)	0.000~50.000 sec	0.000
H3-06	Analog Input Selection (Vin2)	Please refer to H3-01	0
H3-07	Gain (Vin2)	-10.000~10.000	1.000
H3-08	Bias (Vin2)	-10.000~10.000	0.000
H3-09	Input Range Selection (Vin2)	0:0~10 Vdc 1:-10~10 Vdc	0
H3-10	Response Time (Vin2)	0.000~50.000 sec	0.000
H3-11	Analog Input Selection (Iin)	Please refer to H3-01	0
H3-12	Gain (Iin)	-10.000~10.000	1.000
H3-13	Bias (Iin)	-10.000~10.000	0.000
H3-14	Input Range Selection (Iin)	0: 4~20 mA 2: 0~10V 1: 0~20 mA	0
H3-15	Response Time (Iin)	0.000~50.000 sec	0.000
H3-16	Offset (Vin1)	-1.000~1.000	0.000
H3-17	Offset(Vin2)	-1.000~1.000	0.000
H3-18	Offset (Iin)	-1.000~1.000	0.000
H3-20	Analog Input Selection (Virtual Analog Input 1)	Please refer to H3-01	0
H3-21	Virtual Analog Input 1 Value	-1.000~1.000	0.000
H3-22	Analog Input Selection (Virtual Analog Input 2)	Please refer to H3-01	0
H3-23	Virtual Analog Input 2 Value	-1.000~1.000	0.000
H3-24	Analog Input Selection (H1-□□=±61)	＼ OFF ON 0 All Disable 1 All Vin1 2 All Vin2 3 All Vin1+Vin2 4 All Iin 5 All Vin1+Iin 6 All Vin2+Iin 7 Vin1+Vin2 Iin 8 Vin1 Vin2 9 Vin1 Iin 10 Vin2 Vin1+Iin 11 Vin1 Vin2+Iin 12 Vin2+Iin Vin1+Iin	0

Func.	Name	Range	dF60
H4-00	Analog Output Selection (FM+)	0: Disable 1: Output freq. 2: Output freq. with compensation 3: Freq. command 4: Output voltage 5: Output current 6: DC Bus voltage 7: Vin1 input signal 8: Vin2 input signal 9: Iin input signal 10: KP Pot input signal 11: Pulse train input signal 12: PID set point 13: PID feedback 14: PID differential feedback 15: PID adjusted feedback 16: PID input 17: PID output 18: PID output2 19: Drive temperature 20: External temperature 21: Feedback freq.(PG) 22: Torque command	1
H4-01	Gain (FM+)	0~2.000	1.000
H4-02	Bias (FM+)	-1.000~1.000	0.000
H4-03	Analog Output Selection (AM+)	Refer to H4-00	5
H4-04	Gain (AM+)	0~2.000	1.000
H4-05	Bias (AM+)	-1.000~1.000	0.000
H4-07	Level Selection (AM+)	0:0~10V 1:0~20mA 2:4~20mA	1
H5-00	Comm. Address	0~254	0
H5-01	Comm. Baud Rate	1200 bps 19200 bps 2400 bps 38400 bps 4800 bps 57600 bps 9600 bps 76800 bps 14400 bps 115200 bps	9600
H5-02	Comm. Protocol	8, N, 1 8, E, 1 8, N, 2 8, O, 1	8N1
H5-03	Drive Transmit Delay Time	5~65 msec	10
H5-04	Comm. Overtime Disposal (Cot)	0:Ramp to stop 1:Coast to stop 2:Keep running	0
H5-05	Comm. Overtime (Cot)	0.0~100.0 sec	0
H5-06	Comm. protocol Selection	0:Modbus RTU 1:Modbus ASCII	0
H5-07	Parameters Modify Mode by Comm.	0:Store at EEPROM 1:Don't store at EEPROM	0
H6-00	Pulse Train Input Selection	0:None 1:Freq. command 2:PID feedback 3:PID set point 4:Speed feedback(H1-□□=±46)	0
H6-01	Pulse Train Input Scaling	100~32000 Hz	1440
H6-02	Pulse Train Input Gain	0.000~10.000	1.000
H6-03	Pulse Train Input Bias	-1.000~1.000	0.000
H6-04	Pulse Train Input Response Time	0.000~50.000 sec	0.010
H6-05	Pulse Train Monitor Selection	Please refer to H4-00	1
H6-06	Pulse Train Monitor Scaling	100~32000 Hz	1440

Func.	Name	Range	dF60
H1-00	Multi-function Input Terminal (X1)	0:Disable ±1:Jog command ±2:FWD command ±3:REV command ±4:Start command ±5:Direction selection ±6:Stop command ±7:Secondary freq. command ±8:Secondary Accel./Decel. ±9:Multi-speed level 1	2
H1-01	Multi-function Input Terminal (X2)	±10:Multi-speed level 2 ±11:Multi-speed level 3 ±12:Multi-speed level 4 ±13:Accel./Decel. level 1 ±14:Accel./Decel. level 2 ±15:Multi-speed level 1 and Accel./Decel. level 1 ±16:Multi-speed level 2 and Accel./Decel. level 2	3
H1-02	Multi-function Input Terminal (X3)	±17:Reset command ±18:UP command ±19:DOWN command ±20:Set UP/DOWN freq. ±21:Clear UP/DOWN freq. ±22:External fault (EF) ±23:Interruption of output(bb) ±24:Coast to stop(Fr) ±25:Holding command ±26:Speed trace from the maximum freq.	1
H1-03	Multi-function Input Terminal (X4)	±27:Speed trace from the setting freq. ±28:Sequential operation Start ±29:Pause command of sequential operation ±30:Holding command of sequential operation ±31:DC braking enable at stop ±32:Current limit enable	22
H1-04	Multi-function Input Terminal (X5)	±33:Secondary start command ±34:Secondary direction command ±35:Secondary frequency⊕ Secondary start⊕ Secondary direction ±36:PID integral reset ±37:PID integral hold ±38:PID enable ±39:Second PID parameter	17
H1-05	Multi-function Input Terminal (X6)	±40:PID softer start cancel ±41:Fast stop command ±42:LOCAL/ REMOTE select ±43:Field weakening ±44:Reserve ±45:Drive enable ±46:Forward/Reverse detection ±47:External overheat(OH3) ±48:Motor 2 select	0
H1-06	Multi-function Input Terminal (X7)	±49:Offset frequency 0 ±50:Offset frequency 1 ±51:Offset frequency 2 ±52:Counter input ±53:Counter clear ±54:Timer input ±55:Speed/torque control select ±56:External fault 1(EF1)	0
H1-07	Multi-function Input Terminal (X8)	±57:Reserve ±58:ASR gain select ±59:ASR integral reset ±60:Traverse function cancel ±61:Analog input selection ±62:PID enable ±63:Water tank full protection ±64:Fire mode ±65:Pressure lock ±66: ±67:KEB enable	0

Func.	Name	Range	dF60
H1-08	Response Time(X1)	1~500 mesc	10
H1-09	Response Time(X2)	1~500 mesc	10
H1-10	Response Time(X3)	1~500 mesc	10
H1-11	Response Time(X4)	1~500 mesc	10
H1-12	Response Time(X5)	1~500 mesc	10
H1-13	Response Time(X6)	1~500 mesc	10
H1-14	Response Time(X7)	1~500 mesc	10
H1-15	Response Time(X8)	1~500 mesc	10
H2-00	Multi-function digital output terminal (Y1)	0:Disable ±1:Detection during operation ±2:Constant speed detection ±3:Zero speed detection ±4:Frequency detection ±5:Overload detection (OLO) ±6:Stall prevention detection ±7:Low voltage (LE) ±8:Braking detection	3
H2-01	Multi-function digital output terminal (Y2)	±9:Restart after instant power failure detection ±10:Fault restart detection ±11:Error detection ±12:Sequential operation detection ±13:Step end at sequential operation	2
H2-02	Multi-function digital output terminal (Y3)	±14:Cycle end at sequential operation ±15:Sequential operation pause detection ±16:Sequential operation holding detection ±17:Counter value 1 detection ±18:Counter value 2 detection ±19:Counter over float detection	0
H2-03	Multi-function digital output terminal (Y4)	±20:Timer output ±21:Detection during reverse ±22:NTC detection(Ht) ±23:Fan operation detection ±24:Reserve ±25:PID feedback low detection ±26:PID feedback high detection ±27:PID sleep detection	0
H2-04	Multi-function digital output terminal (Ta1,Tb1)	±28:Analog input detection 1：Warn level detection ±29:Analog input detection 1：Fault level detection ±30:Analog input detection 2：Warn level detection ±31:Analog input detection 2：Fault level detection ±32:LOCAL/REMOTE status	11
H2-05	Multi-function digital output terminal (Ta2,Tb2)	±33:Drive ready ±34:Drive enable ±35:Fast stop detection ±36:Output interruption detection ±37:Speed trace detection ±38:Frequency detection (+/-) ±39:Frequency loss ±40:Torque detection 1	1
H2-06	Multi-function digital output terminal (FMP)	±41:Torque detection 2 ±42:Motor 2 selection ±43:Traverse function detection ±44:Traverse function accel. detection ±45:Regeneration detection ±46:Torque limit detection ±47:Torque control speed limit detection ±48:Speed limit detection ±49:Reserve ±50:Reserve ±51:Pump over pressure detection ±52:KEB function detection	0

Func.	Name	Range	dF60
G2-12	Proportional Gain(P)	0.0~25.0	3.0
G2-13	Integration Time(I)	0.0~25.0 sec	1.2
G2-14	Derivative Time(D)	0.00~2.50 sec	0.00
G2-15	Derivative Time of Feedback	0.00~2.50 sec	0.00
G2-16	Derivative Time(D) Selection	0: D postposition 1: D preposition	0
G2-17	Integration Upper Limitation	-1.00~1.00	1.00
G2-18	Integration Lower Limitation	-1.00~1.00	0.00
G2-19	Offset Adjustment for Integration Time	0~100%	65
G2-20	PID Buffer Space	0.001~1.000	1.000
G2-21	Feedback Signal Filter	0.000~50.000 sec	0.000
G2-22	(Water Shortage Detection) Auto-restart Selection	0:Disable 1: Trip: Press "RESET" key to reset. 2: Trip: Power ON again to reset. 3: Trip: Auto-restarts according to G2-26.	3
G2-23	(Water Shortage Detection) Pressure Level	0~100%	40
G2-24	(Water Shortage Detection) Current Level	0~100%	0
G2-25	(Water Shortage Detection) Time Detection	0~250 sec	60
G2-26	(Water Shortage) Drive Shutdown Time	0~200 min	6
G2-27	(Water Shortage) number of restart	0~255	10
G2-28	Noise Prevention	0: Disable. 1: Enable.	0
G2-29	Continuous Water Supply Control	0: Disable. 1: Enable.	0
G2-30	Over Pressure Disposal	0: Disable 1: Alarm: Drive keeps running. 2: Alarm: Drive stops output. 3: Trip: Drive trips to stop.	0
G2-31	Over Pressure Level	0~100%	100
G2-32	Over Pressure of Detection Time	0.0~25.5 sec	2.0
G2-33	Over Pressure detection mode	0:During operation 1:During power on	1
G2-34	Feedback Signal Trip Detection	0: Disable. 1: Enable.	1
G2-35	Feedback Signal Trip Level	0.00~1.00	0.10
G2-36	Operation Condition Memory	0: Disable.(b1-02=1) 1: Enable.	1
G2-37	Delay Start Time	0~9999 sec	0

Func.	Name	Range	dF60
G2-38	Force Enter ON/OFF Mode Setting	0:DIsable 1:Enable in dynamic test 2:Enable in static test	0
G3-00	Control Mode Selection	0~8	0
G3-01	Drive's No. Setting	0~8	0
G3-02	(Parallel control) Selection of Pump Shift Operation	0: Disable 1: Shift after G3-04. 2: Shift after a drive stops. 3: Both 1 and 2 enabled.	3
G3-03	(Parallel control) Pump Shift Time Unit	0: Hour 1: Min 2: Sec	0
G3-04	(Parallel control) Pump Shift Time	0~240	24
G3-05	(Parallel control) Delay Time at Pump Shift	0~250 sec	10
G3-06	(Parallel control) Launch Detection Time	0.0~25.0 sec	6.0
G3-07	(Parallel control) Launch Detection Level	0.0~25.0 bar	0.4
G3-08	(Parallel control) Cut-off Frequency	0.0~60.0 Hz	50.0
G3-09	(Parallel control) Cut-off Time	0.0~25.0 sec	10.0
G3-10	Set Standby Drives	0~7	0
G3-11	Set the Minimum Pumps during Operation	1~8	1
G3-12	Total Pump	1~8	4
G3-13	Transfer time	5~65535	150
G3-14	Polling time	1~65535	1
G3-15	Force Master/Slave	0: Disable 1: Force slave 2: Force master	0

Func.	Name	Range	dF60
E1-09	V/F Voltage 2	0.0~300.0V (220V series) 0.0~550.0V (380V series)	0
E1-10	Output Voltage Limit	0:Disable 1:Enable	0
E1-11	VF Pattern	0:Linear 1:Energy-saving 2:Square Curve 3:1.7th power Curve 4:1.5th power Curve	0
E1-12	Non-linear Start Freq.	0.0~600.0 Hz	0.0
E1-13	Non-Linear Start Voltage	0.0~255.0V (220V series) 0.0~550.0V (380V series)	0.0
E1-14	Voltage Boost Ratio at Acceleration	0~100	0
E1-15	Voltage Buck Time after Boost Voltage	0.1~60.0 msec	10.0
E2-01	Motor Rated Current	10~150% of drive rated current	—
E2-02	Motor Rated Slip	0.00~20.00 Hz	—
E2-03	Motor No-Load Current	0~E2-01	—
E2-04	Motor Poles	2~24	4
E2-05	Motor Line-to-Line Resistance	0.001~65.000 Ω	—
E2-06	Motor Leakage Inductance	0.01~40.0 %	—
E2-11	PM Motor Ld	0.001~60.000 mH	3.000
E2-12	PM Motor Lq	0.001~60.000 mH	3.000
E2-13	Back-EMF Constant	0.01~650.00	60.0
E3-00	Motor 2 Maximum Output Freq.	0.1~600.0Hz	60.0
E3-01	Motor 2 Maximum Output Voltage	0.0~300.0V (220V series) 0.0~550.0V (380V series)	220.0 380.0
E3-02	Motor 2 Base Freq.	0.1~600.0 Hz	60.0
E3-03	Motor 2 Base Voltage	0.1~300.0V (220V series) 0.1~550.0V (380V series)	220.0 380.0
E3-04	Motor 2 Start Freq.	0.0~10.0 Hz	0.5
E3-05	Motor 2 Start Voltage	0.1~50.0V (220V series) 0.1~100.0V (380V series)	8.0 12.0
E3-06	Motor 2 V/F Freq. 1	0.0~600.0 Hz	0.0
E3-07	Motor 2 V/F Voltage 1	0.0~300.0V (220V series) 0.0~550.0V (380V series)	0
E3-08	Motor 2 V/F Freq. 2	0.0~600.0Hz	0.0
E3-09	Motor 2 V/F Voltage 2	0.0~300.0V (220V series) 0.0~550.0V (380V series)	0
E3-10	Motor 2 Output Voltage Limit	0:Disable 1:Enable	0
E3-11	Motor 2 VF Pattern	0:Linear 1:Energy-saving 2:Square Curve 3:1.7th power Curve 4:1.5th power Curve	0
E3-12	Motor 2 Non-linear Start Freq.	0.0~600.0Hz	0.0
E3-13	Motor 2 Non-linear Start voltage	0.0~255.0V (220V series) 0.0~510.0V (380V series)	0.0
E4-01	Motor 2 Rated Current	10~150% of drive rated current	—
E4-02	Motor 2 Rated Slip	0.00~20.00Hz	—
E4-03	Motor 2 No-Load Current	0~E4-01	—
E4-04	Motor 2 Motor Poles	1~24	4
E4-05	Motor 2 Line-to-Line Resistance	0.001~65.000Ω	—
E4-06	Motor 2 Leakage Inductance	0.01~40.0%	—

Func.	Name	Range	dF60
F1-00	Pulse Per Resolution	0~10000	1024
F1-01	Rotation Selection	0:A pulse leads with forward 1:B pulse leads with forward	0
F1-02	PG Open-Circuit (PGO) Selection	1: Disable 2: Warn 3:Ramp to stop 4:Coast to stop	3
F1-03	PGO Detection Time	0.0~10.0 sec	2.0
F1-04	Overspeed (oS) Selection	1: Disable 2: Warn 3:Ramp to stop 4:Coast to stop	3
F1-05	oS Detection Level	0~120%	120
F1-06	oS Detection Time	0.0~2.0 sec	2.0
F1-07	Excessive Speed Deviation(dEv) Selection	1: Disable 2: Warn 3:Ramp to stop 4:Coast to stop	3
F1-08	dEv Detection Level	0~50 %	20
F1-09	dEv Detection Time	0.0~10.0 sec	2.0
F1-10	PG Signal Selection	0: Two track (tracks A and B) 1: Single track (tracks A only)	0
F1-11	Division Rate for PG Pulse Monitor	Output ration= : $\frac{1+F1-12}{F1-11}$	1
F1-12	Double Rate For PG Pulse Monitor		0
F1-13	MPG High Pass Filter	0.000~5.000	1.000
F1-14	MPG Gain	0.00~100.00	1.00
F1-15	MPG Start Angle	0.00~3.00	1.00
F1-16	MPG Low pass Filter	0.000~60.000	0.000
F1-17	Hall sensor Monitor 1	0000~9999	0
F1-18	Hall sensor Monitor 2	0000~9999	0
G2-00	SV Setting Value	0.0~G2-01	2.0
G2-01	Pressure Transducer Setting	0.0~6000.0	10.0
G2-02	Maximum Allowable Operating Pressure	0~100 %	100
G2-03	Pressure Boost (Water Usage)	0.01~160.00	0.15
G2-04	(Water Usage) Pressure Boost Time	0.1~25.0 sec	0.6
G2-05	Time Interval of Pressure Boost (Water Usage)	0~250 sec	35
G2-06	PID Start Range	0.0~160.0	0.3
G2-07	(Water Usage) Drive Standby level	0~120 hz	10
G2-08	(ON/OFF Mode) Starting Rate Setting	0~100 % (0:OFF)	0
G2-09	(ON/OFF Mode) Pressure Dead Band Setting	0.1~25.0	0.3
G2-10	PID Compensation Gain	0.1~8..0	1.0
G2-11	Proportional Gain(P) Selection	0: P postposition 1: P preposition	1

Func.	Name	Range	dF60
C5-00	ASR Proportional Gain 1(P)	0.00~300.00	8.00
C5-01	ASR Integral Time 1(I)	0.000~10.000 sec	0.050
C5-02	ASR Proportional Gain 2(P)	0.00~300.00	8.00
C5-03	ASR Integral Time 2(I)	0.000~10.000 sec	0.050
C5-04	ASR Limit	0.0~20.0%	5.0
C5-05	Integral Selection during Accel/Dccel	0: Disable 1: Enable	0
C5-06	ASR Delay Time	0.000~0.500 sec	0.000
C5-07	ASR Switching Frequency	0.0~400.0 Hz	120.0
C5-08	ASR Integral Limit	0~400%	400
C5-09	PM HFI Speed Estimator Proportional Gain	0.00~10.00	0.25
C5-10	PM HFI Speed Estimator Integral Gain	0.00~200.00	25.00
C5-11	EMF Proportional Gain at High speed	0.00~100.00	1.00
C5-12	EMF Proportional Gain at Low speed	0.00~100.00	1.00
C5-13	EMF Compensation Proportional Gain	0.00~100.00	1.00
C5-14	EMF Compensation Integral Gain	0.00~100.00	1.00
C7-00	Current Level in IF mode	-1.00~1.00	0.20
C7-01	PM Control Method Switching Freq.	0.0~200.0Hz	0.5
C7-02	HFI Signal Low Pass Filter	0.001~1.000	1.000
C7-03	HFI Control Method	0:DC braking 1:HFI 2:IPM magnetic pole 3:PM magnetic pole 4:Pulse	0
C7-04	Timeout of HFI Initial Position Detection	0.01~5.00 sec	0.50
C7-05	HFI Angle Offset	-1.00~1.00	0.10
C7-06	HFI Frequency	0~2000 Hz	800
C7-07	HFI Voltage	0.00~0.50	0.20
C7-08	Judgment Level of HFI Success	0~250	0
C7-09	Resolver Angle Offset	-1.000~1.000	0.000
C7-10	Current Offset Of D-Axis	-1.00~1.00	0.00
C7-11	Voltage utilization	100~150	120
C7-12	Duty of Pulse Positioning	1~1000	150
d1-00	Preset Speed 0	0.00~600.00	60.00
d1-01	Preset Speed 1	0.00~600.00	10.00
d1-02	Preset Speed 2	0.00~600.00	20.00
d1-03	Preset Speed 3	0.00~600.00	30.00
d1-04	Preset Speed 4	0.00~600.00	0.00
d1-05	Preset Speed 5	0.00~600.00	0.00
d1-06	Preset Speed 6	0.00~600.00	0.00
d1-07	Preset Speed 7	0.00~600.00	0.00
d1-08	Preset Speed 8	0.00~600.00	0.00
d1-09	Preset Speed 9	0.00~600.00	0.00
d1-10	Preset Speed 10	0.00~600.00	0.00
d1-11	Preset Speed 11	0.00~600.00	0.00
d1-12	Preset Speed 12	0.00~600.00	0.00
d1-13	Preset Speed 13	0.00~600.00	0.00

Func.	Name	Range	dF60
d1-14	Preset Speed 14	0.00~600.00	0.00
d1-15	Preset Speed 15	0.00~600.00	0.00
d1-16	Jog Speed	0.00~600.00	6.00
d2-00	Output Freq. Limit Selection	0:d2-01 and d2-02 1:d2-03 and d2-04	0
d2-01	Freq. Upper Limit (%)	0.00~1.00	1.00
d2-02	Freq. Lower Limit (%)	0.00~1.00	0.00
d2-03	Freq. Upper Limit (Hz)	0.00~600.00 Hz	60.00
d2-04	Freq. Lower Limit (Hz)	0.00~600.00 Hz	0.00
d3-00	Jump Freq. 1	0.0~600.0 Hz	0.0
d3-01	Jump Freq. 2	0.0~600.0 Hz	0.0
d3-02	Jump Freq. 3	0.0~600.0 Hz	0.0
d3-03	Jump Freq. Range	0.0~20.0 Hz	1.0
d4-00	UP/DOWN Memory Selection	0:Disable 1:Enable	0
d4-01	UP/DOWN Freq. Resolution	0.01~25.00 Hz	0.01
d4-02	UP/DOWN Trigger Mode	0:Edge trigger 1~5:Response time(sec)	0
d4-03	UP/DOWN Freq. Adjustment	0.00~600.00 Hz	0.00
d4-04	Freq. Resolution during Accel./Decel.	0.01~25.00 Hz	4.00
d5-01	Torque Control Selection	0:Speed Control 1:Torque Control	0
d5-02	Torque Command Delay Time	0~1000 msec	0
d5-03	Speed Limit Selection	0:Frequency command 1:d5-04	0
d5-04	Speed Limit	-120~120%	0
d5-05	Speed Limit Bias	0~120%	10
d5-06	Speed/Torque Control Switch Delay Time	0~1000 msec	0
d5-08	Unidirectional Speed Limit bias	0:Disabled (bidirectional) 1:Enabled (unidirectional)	1
d5-10	T/F Curve Maximum Torque Gain	0.000~2.000	1.000
d5-11	T/F Curve Maximum Freq.	0.0~600.0 Hz	60.0
d5-12	T/F Curve Minimum Torque Gain	0.000~2.000	1.000
d5-13	T/F Curve Minimum Freq.	0.0~600.0 Hz	0.0
d6-00	Field Weakening Level	0~100%	80%
d6-01	Field Weakening Freq. Limit	0.0~400.0 Hz	0.0
d7-00	Offset Freq. 0	-1.00~1.00	0.00
d7-01	Offset Freq. 1	-1.00~1.00	0.00
d7-02	Offset Freq. 2	-1.00~1.00	0.00
E1-00	Maximum Output Freq.	0.1~600.0 Hz	60.0
E1-01	Maximum Output Voltage	0.0~300.0V (220V series) 0.0~550.0V (380V series)	220.0 380.0
E1-02	Base Freq.	0.1~600.0 Hz	60.0
E1-03	Base Voltage	0.1~300.0V (220V series) 0.1~550.0V (380V series)	220.0 380.0
E1-04	Start Freq.	0.0~10.0 Hz	0.5
E1-05	Start Voltage	0.1~50.0V (220V series) 0.1~100.0V (380V series)	8.0 12.0
E1-06	V/F Freq. 1	0.0~600.0 Hz	0.0
E1-07	V/F Voltage 1	0.0~300.0V (220V series) 0.0~550.0V (380V series)	0
E1-08	V/F Freq. 2	0.0~600.0 Hz	0.0

Func.	Name	Range	dF60
b5-33	Holding Time of PID Parameter Switching	0.000~60.000 sec	0.000
b5-34	PID Softer Start Accel./ Decel. Time	0.0~6000.0 sec	0.0
b5-35	PID Direction Selection	0: Forward control 1: Reverse control	0
b5-36	Upper Limit of Transmitter	-320.00~320.00	1.00
b5-37	Lower Limit of Transmitter	-320.00~320.00	0.00
b5-38	2nd PI control selection	0: Depend on b5-40 1: Switch back to the primary PI after the deviation is lower than 5% of b5-39.	0
b5-39	(2nd PI) Active Range	-320.00~320.00	1.00
b5-40	(2nd PI) Active Time	0.0~300.0 sec	0.0
b6-00	Holding Freq. at Start	0.00~600.00 Hz	0.00
b6-01	Holding Time at Start	0.0~360.0 sec	0.0
b6-02	Holding Freq. at Stop	0.00~600.00 Hz	0.00
b6-03	Holding Time at Stop	0.0~360.0 sec	0.0
C1-00	Reference Freq. of Accel./Decel. Time	0.01~600.00 Hz	60.00
C1-01	Accel. Time 0	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-02	Decel. Time 0	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-03	Accel. Time 1	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-04	Decel. Time 1	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-05	Aecel. Time 2 (Motor 2 Aecel.Time 0)	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-06	Decel. Time 2 (Motor 2 Dccel.Time 0)	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-07	Aecel. Time 3 (Motor 2 Aecel.Time 1)	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-08	Decel. Time 3 (Motor 2 Decel.Time 1)	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-09	Secondary Accel. Time	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-10	Secondary Decel. Time	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-11	Accel. Time at Output Voltage Adjustment of V/F Pattern	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-12	Decel. Time at Output Voltage Adjustment of V/F Pattern	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-13	Fast Stop Time	0.0~3200.0 sec	5.0
C1-14	Accel. /Decel. Time Unit	0:0.1~3200 sec 1:0.01~320 sec	0
C1-15	Accel. /Decel. Time Switching Frequency	0~600 Hz	0
C2-00	S-Curve time at Accel Start	0.00~10.00 sec	0.00
C2-01	S-Curve time at Accel End	0.00~10.00 sec	0.00
C2-02	S-Curve time at Decel Start	0.00~10.00 sec	0.00
C2-03	S-Curve time at Decel End	0.00~10.00 sec	0.00
C3-00	Motor Slip Compensation	-60.0~60.0 Hz	0.0

Func.	Name	Range	dF60
C3-01	Slip Compensation Response Time	0.000~10.000 sec	0.800
C3-02	Automatic Voltage Regulation (AVR)	0:Disable 1:Enable at all range 2:Enable at constant speed and accel.(V/F) / Enable at decel.(OLV) 3:Deceleration(V/F)	1
C3-03	Response Time of AVR	0.000~20.000 sec	0.050
C3-04	Current Oscillation Compensation Gain	0.0~500.0	0.0
C3-05	Current Oscillation Compensation Response Time	0.000~1.000 sec	0.000
C3-06	Automatic Torque Compensation Gain	0.0~25.5	1.0
C3-07	Automatic Torque Compensation Response Time	0.000~20.000 sec	1.000
C3-10	Motor 2 Slip Compensation	-60.0~60.0 Hz	0.0
C3-11	Motor 2 Slip Compensation Response Time	0.000~10.000 sec	0.800
C3-12	Motor 2 Automatic Voltage Regulation (AVR)	0:Disable 1:Enable at all range 2:Enable at constant speed and accel.(V/F) / Enable at decel.(OLV) 3:Deceleration(V/F)	1
C3-13	Motor 2 Response Time of AVR	0.000~20.000 sec	1.000
C3-14	Motor 2 Current Oscillation Compensation Gain	0.0~500.0	1.0
C3-15	Motor 2 Current Oscillation Compensation Response Time	0.000~1.000 sec	0.010
C3-16	Motor 2 Automatic Torque Compensation Gain	0.0~25.5	1.0
C3-17	Motor 2 Automatic Torque Compensation Response Time	0.000~20.000 sec	1.000
C3-20	Current Oscillation Compensation Gain	0.0~300.0	10.0
C3-21	Current Oscillation Compensation Filter	0.000~1.000	0.500
C3-22	Motor 2 Current Oscillation Compensation Gain	0.0~300.0	0.0
C3-23	Motor 2 Current Oscillation Compensation Filter	0.000~1.000	0.100
C4-00	Carrier Frequency	0~6	1

Func.	Name	Range	dF60
b1-09	Selection below Minimum Output Freq.	0:According to freq. command 1:Stop running 2:Running according to E1-04 3:Runnging at zero speed	0
b1-10	Stop method	0:Ramp to stop + DC braking 1:Coast to stop 2:Coast to stop + DC braking	0
b1-11	Reverse Operation Selection	0:Enable 1:Disable	0
b1-12	Phase Order Selection	0:Clockwise (IEC) 1:Couterclockwise (NEMA)	0
b1-13	Operation Selection after Local/Remote Switching	0:Cut off the start command and issue the new start command to operate 1:Operate immediately if the start command issue	0
b1-14	Operation Selection at Power ON	0:Cut off the start command and issue the new start command to operate 1:Operate immediately if the start command issue	0
b1-15	MPM gain 1	Frequency= MPM / b1-15×b1-16	1
b1-16	MPM gain 2		1
b2-00	DC Braking Frequency	0.1~60.0 Hz	0.5
b2-01	DC Braking Level	0~120% of drive rated current	50
b2-02	DC Braking Response Time	0.001~60.000 sec	1.000
b2-03	Time of DC Braking at Start	0.0~60.0 sec	0.0
b2-04	Time of DC Braking after Ramp to Stop	0.0~60.0 sec	0.5
b2-05	Delay Time of DC Braking after Coast to Stop	0.0~60.0 sec	0.5
b2-06	Time of DC Braking after Coast to Stop	0.0~600.0 sec	5.0
b2-07	DC Braking Level at Zero Speed	0~150% of drive rated current	0
b3-00	Speed Trace Selection at Start	0:None 1:Frequency command 2:Maximum frequency	0
b3-01	CurrentLevel of Speed Trace	0~200% of drive rated current	150
b3-02	V/F Gain During Speed Trace	0.10~1.00	1.00
b3-03	Wait / Trace Time of Speed Trace	0.0~100.0 sec	0.5
b3-04	Acceleration Time of Speed Trace	0.1~6.0 sec	0.4
b3-05	Deceleration Time of Speed Trace	0.1~10.0 sec	2.0
b3-06	Stable Time of Speed Trace	0~500 ms	200
b3-07	Start Freq. Gain during Speed Trace	0.10~1.00	1.00
b3-08	Filter Constant of Speed Trace	0.000~1.000	0.03
b4-00	Counter Mode	0:Up counter mode 1:Down counter mode	0
b4-01	Counter Value 1	0~60000	0
b4-02	Counter Value 2	0~60000	0
b4-03	Counter Cycle Value	0~60000	0
b4-04	Timer ON-Delay Time	0.0~6000.0 sec	0.0
b4-05	Timer OFF-Delay Time	0.0~6000.0 sec	0.0
b5-00	PID Function Selection	0:PID Disable 1:Freq. Output =PID 2:Freq. Output =PID + Freq. command 3:External usage(enable when power is on) 4:External usage(enable when operating) 5:External usage(enable depend on H1-□□=38)	0
b5-01	Proportional Gain 1(P)	0.00~100.00	1.00
b5-02	Integral Time 1(I)	0.000~36.000 sec	1.000
b5-03	Derivative Time1(D)	0.000~10.000 sec	0.000
b5-04	Proportional Gain 2(P)	0.00~100.00	1.00
b5-05	Integral Time 2(I)	0.000~36.000 sec	1.000
b5-06	Derivative Time2(D)	0.000~10.000 sec	0.000
b5-07	Integral Upper Limit	-1.00~1.00	1.00
b5-08	Integral Lower Limit	-1.00~1.00	0.00
b5-09	Integral Initial Value	-320.00~320.00	0.00
b5-10	PID Input Limit	0.00~1.00	1.00
b5-11	PID Delay Time	0.00~10.00 sec	0.00
b5-12	PID Output Bias	-1.00~1.00	0.00
b5-13	PID Output Gain	-25.00~25.00	1.00
b5-14	PID Proportional Selection	0: General mode 1: preposition mode	0
b5-15	PID Derivative Selection	0: General mode 1: preposition mode	0
b5-16	PID Feedback Filter	0.001~1.000	1.000
b5-17	PID Set Point	-320.00~320.00	0.00
b5-18	Feedforward Controller Gain	-25.00~25.00	0.00
b5-19	Feedforward Controller Limit	-1.00~1.00	0.00
b5-20	PID Output Limit	0.00~1.00	0.00
b5-21	PID Output 2 Upper Limit	-1.00~1.00	1.00
b5-22	PID Output 2 Lower Limit	-1.00~1.00	0.00
b5-23	PID Feedback Error Detection Selection	0: None 1: Alarm 2: Ramp to stop 3: Coast to stop	0
b5-24	PID Feedback Low Detection Level	-1.00~1.00	-1.00
b5-25	PID Feedback Low Detection Time	0.0~60.0 sec	1.0
b5-26	PID Feedback High Detection Level	-1.00~1.00	1.00
b5-27	PID Feedback High Detection Time	0.0~60.0 sec	1.0
b5-28	PID Sleep Initial Level	-320.00~320.00	0.00
b5-29	PID Sleep Delay Time	0.0~600.0 sec	0.0
b5-30	PID Wakeup Initial Level	-320.00~320.00	0.00
b5-31	PID Wakeup Delay Time	0.0~600.0 sec	0.0
b5-32	PID Error Dead Band	0.000~1.000	0.001

Func.	Name	Range	dF60
A1-02	Control Method Selection	0:V/F Control 1:V/F Control + PG card 2:Vector Control 3:Vector Control + PG card 4:PM control + Resolver 5:PM control + Encoder 6:PM Control 1 (I/F+EMF) 7:PM Control 2 (HFI+EMF) 9:Reserve 11: Reserve	0
A1-03	Auto Tuning Function	0:Disable 1:Rotational tuning 2:Stationary tuning with no-load current 4:Rotational tuning (PM) 5:Resolver angle tuning (PM) 6:Stationary tuning (PM) 8: Reserve	0
A1-04	Power Source	100.0~300.0V(220V series) 240.0~500.0V(380V series)	220.0 380.0
A1-05	Default Setting	none dF60: Default value for 60Hz dF50: Default value for 50Hz dFPM: PM motor default value dFPUMP: Pump mode dFPid: PID function mode SEndPr: Parameter copy to slave. SAv: Save the setting value rES: Restore the setting value Wr_KP: Keypad ← Drive rd_KP: Keypad → Drive Commt: Communication test	—
A1-07	Parameter Password Input/ Decode	0000~9999	—
A1-08	Parameter Password Setting	0000~9999	—
A1-09	Display selection of Parameter Lock	0:Only display A1-07 1:Display all parameters	0
A1-11	Simple parameter Lock	0:Disable 1:Enable,only can adjust A3-00, A3-20~A3-22, and B5-17	0
A3-00	Keypad Frequency Command	0.00~E1-00 Hz	60.00
A3-01	Keypad Frequency Selection	0:A3-00 (Digital) 1:Pot knob(Analog)	0
A3-02	Keypad Pot Function Selection	0~19(Please refer to H3-01) Enable when A3-01=0	0
A3-03	Keypad Pot Response	0.000~50.000 sec	0.000
A3-04	Function Selection (SPEC)	-64~+64 (Please refer to H1-00)	0
A3-05	Self-holding(SPEC)	0:Disable 1:Enable	0
A3-06	Main Display	000~999	102
A3-07	Display 6	000~999	109
A3-08	Display 7	000~999	106
A3-09	Display 8	000~999	107
A3-10	Display 9	000~999	108
A3-11	Main Display Gain 1	0.01~100.00	1.00
A3-12	Main Display Gain 2	0.1~1000.0	1.0
A3-13	Main Display Decimal Value	0~3	3
A3-14	Selection Validity of “STOP” key	0: “STOP” key disable at b1-00=2. 1: “STOP” key enable at b1-00=2.	0

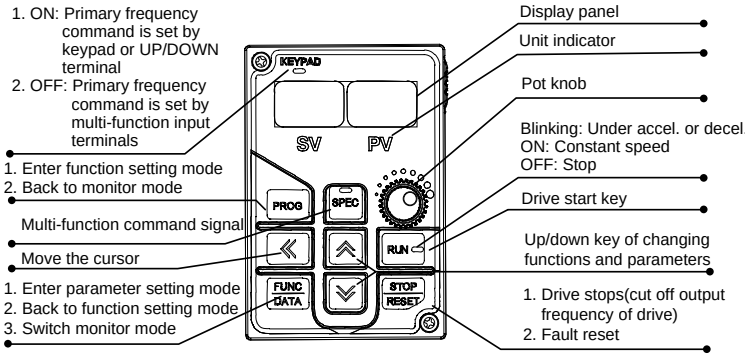
Func.	Name	Range	dF60
A3-15	Frequency Command Selection (keypad)	0:Command is changeable in the monitor mode 1:Command is unchangeable in the monitor mode	0
A3-16	Display and “---” show alternately at Stop	0:Disable 1:Enable 2:b1-02=1	2
A3-17	Parameter Setting Method	0:Effective when press FUNC DATA key 1:Effective when setting is changed	0
A3-18	Selection When Keypad is Disconnected	0:Drive keeps operation 1:Drive trips “PAdF”	0
A3-19	Function of “Func/Data” Key	0:A3-00 1:A3-20 2:A3-21 3:A3-22 4:b5-17	0
A3-20	MPM Command 0	0~(E1-00)*(b1-15)*(b1-16)	50
A3-21	MPM Command 1	0~(E1-00)*(b1-15)*(b1-16)	50
A3-22	MPM Command 2	0~(E1-00)*(b1-15)*(b1-16)	50
A3-23	Dual Display	000~999	000
A3-24	Main Display in Secondary Frequency	000~999	102
A3-25	Dual Display in Secondary Frequency	000~999	000
A3-26	Keypad Selection	0:Select automatically 1:LCD keypad (KP-602)	0
A4-00	Control Function Selection	0:None 2:Reserve 1:Reserve 4:Pump	0
A5-00	U2-00 Setting	0~9	0
A5-01	Maintenance Management Function	0:None 1:Clr.Err:Clear fault history 2:Clr.kwh:Clear Watt-hour meter 3:Clr.All:Clear all item	—
A5-02	Cumulative Power On Setting	0~49999 hr	0
A5-03	Cumulative Operation Time Setting	0~49999 hr	0
A5-04	Cooling Fan Operation Time Setting	0~49999 hr	0
b1-00	Primary Frequency Selection	0.Keypad 1.Digital Input (X1~X8) 2.Analog Input (Vin1,Vin2, Iin) 3.Communication 4.Pulse control (X8) 6.MPG (PG card) + multiple ratio 7.MPM speed 0 8.MPM speed 1 9.MPM speed 2 10.PID output	0
b1-01	Secondary Frequency Selection		0
b1-02	Primary Start Command	0:Keypad(RUN key) 1:Digital input(X1~X8) 2:Communication interface	0
b1-03	Secondary Start Command		0
b1-04	Primary Direction Command	0:Keypad (SPEC key + A3-04=5) 1:Digital input(X1~X8) 2:Communication interface	0
b1-05	Secondary Direction Command		0
b1-06	Comm. Control Source	0:RS485 Port 1:Option card	0
b1-07	Number of Digital Input Controls by Modbus	0~8	8

■ Parameter List

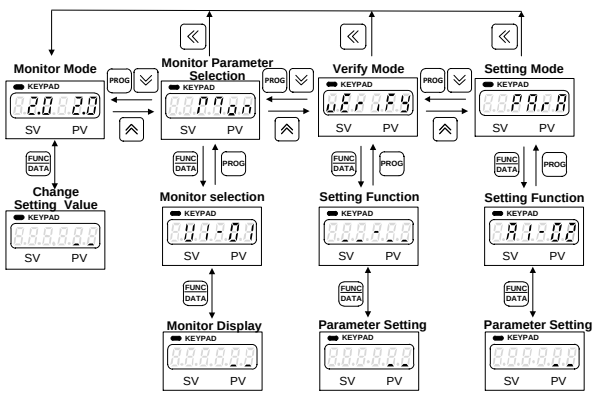
Group	Name	Group	Name
A1	Initialization (4000H)	F1	PG card setting (4600H)
A3	Keypad Selection (4040H)	G2	Pump Control (4820H)
A4	Function Selection (4065H)	G3	Multi-Pump Control (4850H)
A5	Maintenance Selection (4080H)	H1	Multi-Function Digital Inputs (4A00H)
b1	Operation Mode Selection (4100H)	H2	Multi-Function Digital Outputs (4A20H)
b2	DC Braking (4120H)	H3	Multi-Function Analog Inputs (4A40H)
b3	Speed trace (4130H)	H4	Multi-Function Analog Outputs (4A60H)
b4	Multi-Function Component (4140H)	H5	ModbusSerial Communication (4A80H)
b5	PID Control (4160H)	H6	Pulse input and output (4AA0H)
b6	Holding Function (41A0H)	L1	Driver & Motor Protection (4C00H)
C1	Accel./Decel. Times (4200H)	L2	Restart After Instant Power Failure (4C20H)
C2	S-Curve Characteristics (4220H)	L3	Stall Prevention (4C40H)
C3	V/F Control Compensation (4240H)	L4	Speed and Torque Detection (4C60H)
C4	Carrier Frequency (4260H)	L5	Fault Restart (4C80H)
C5	Automatic Speed Regulator (ASR) (4280H)	L6	Extend Protection (4CA0H)
C7	PM Control Setting(42A0H)	L7	Torque Limit (4CC0H)
d1	Preset Speed (4300H)	P1	Sequence Control (5000H)
d2	Frequency Upper/Lower Limits (4320H)	P2	Traverse Function (5080H)
d3	Jump Frequency (4340H)	o1	Current Loop Gain Setting (5900H)
d4	Up/Down Control (4360H)	U1	Operation Status Monitor (6000H)
d5	Torque Control (4380H)	U2	Fault Trace (6100H)
d6	Field Weakening (43A0H)	U3	Fault History (6200H)
d7	Offset Frequency (43B0H)	U4	Maintenance Monitor (6300H)
E1	Motor1 V/F Pattern (4400H)	U5	PID Monitor (6400H)
E2	Motor1 Parameters (4420H)	U6	Operation Status Monitor 2 (6500H)
E3	Motor2 V/F Pattern (4440H)	U7	Program Control Monitor (6600H)
E4	Motor2 Parameters (4460H)	U8	System Monitor (6700H)

means function can be set up during the operation.

■ Digital Type Keypad KP-601A

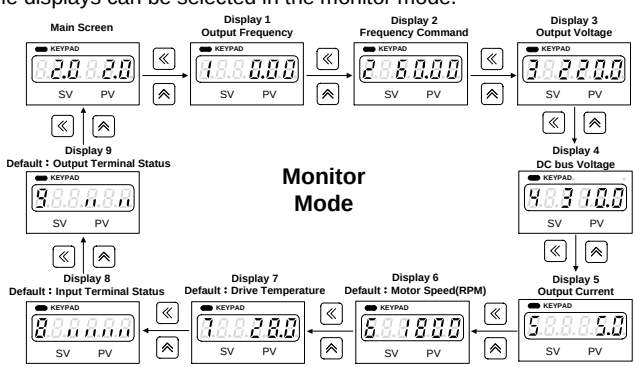


■Operation of Keypad



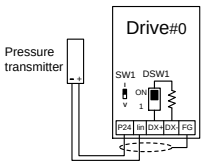
■Description of Monitor Mode

There are nine displays can be selected in the monitor mode.



Model: RM6F6-2A031B3 ~ RM6F6-2A840E3 ;
RM6F6-4A018B3 ~ RM6F6-4A960E3

Single Pump Control(G3-00=1)

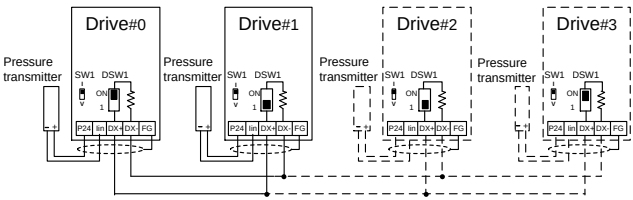


1. SW1: I position
2. DSW1: ON position
3. G3-00=1

SW1: Input signal type selection of Iin
DSW1: Terminal resistor switch
G3-00: Selection of Pump Control Mode
G3-01: Set Drive's No for Parallel Control

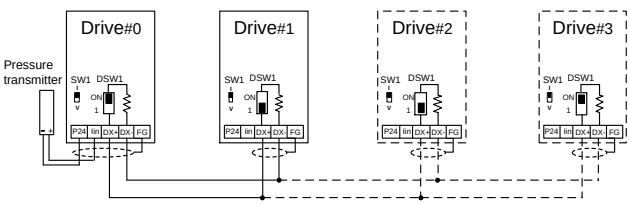
Multi-Pump Control(G3-00=2,3)

1. Parallel control for four pumps with four pressure transmitters



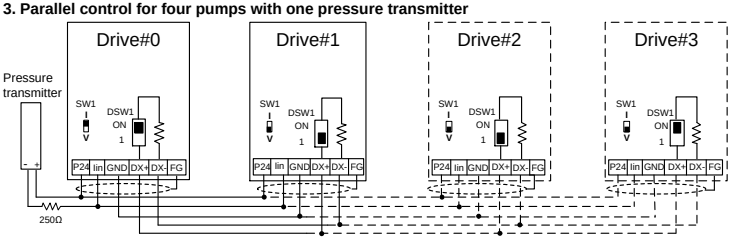
1. SW1: Drive #0~#3 → I position
2. DSW1: Drive#0 and Drive#3 → ON position; Drive#1 and Drive#2 → 1 position
3. Set the number for every drive by G3-01

2. Parallel control for four pumps with one pressure transmitter



1. SW1: Drive #0~#3 → I position
2. DSW1: Drive#0 and Drive#3 → ON position; Drive#1 and Drive#2 → 1 position
3. Set the number for every drive by G3-01

3. Parallel control for four pumps with one pressure transmitter

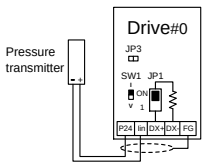


1. SW1: Drive #0 → I position; Drive #1~#3 → V position
2. Drive #0 Iin connect 250Ω resistor to pressure transmitter.
3. DSW1: Drive#0 and Drive#3 → ON position; Drive #1 and #2 → 1 position
4. Set the number for every drive by G3-01

■Wiring Diagram and Setting for Single-pump and Multi-pump Applications

Model: RM6F6-2A005B3 ~ RM6F6-2A022B3;
RM6F6-4A004B3 ~ RM6F6-4A012B3

Single Pump Control(G3-00=1)

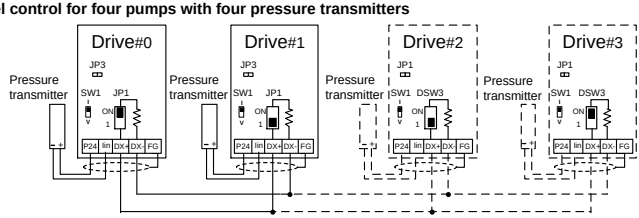


1. SW1: I position
2. JP3: Open
3. JP1: ON position
4. G3-00=1

SW1: Input signal type selection of Iin
JP3: Input impedance selection of Iin
JP1: Terminal resistor switch
G3-00: Selection of Pump Control Mode
G3-01: Set Drive's No for Parallel Control

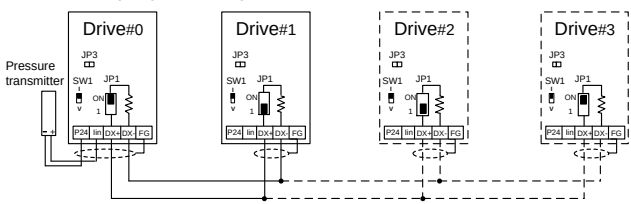
Multi-Pump Control(G3-00=2,3)

1. Parallel control for four pumps with four pressure transmitters



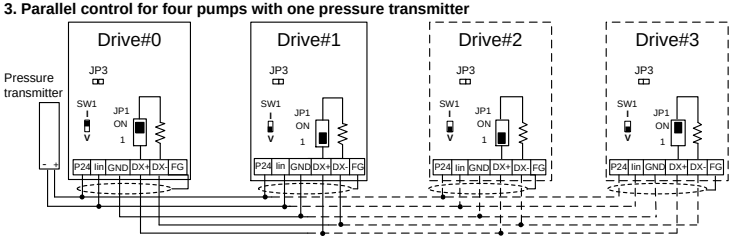
1. SW1: Drive #0~#3 → I position
2. JP3: Drive #0~#3 → Open
3. JP1: Drive#0 and Drive#3 → ON position; Drive#1 and Drive#2 → 1 position
4. Set the number for every drive by G3-01

2. Parallel control for four pumps with one pressure transmitter



1. SW1: Drive#0~#3→ I position
2. JP3: Drive#0 → Open; Drive#1~#3 → Short
3. JP1: Drive#0 and Drive#3 → ON position; Drive#1 and Drive#2 → 1 position
4. Set the number for every drive by G3-01

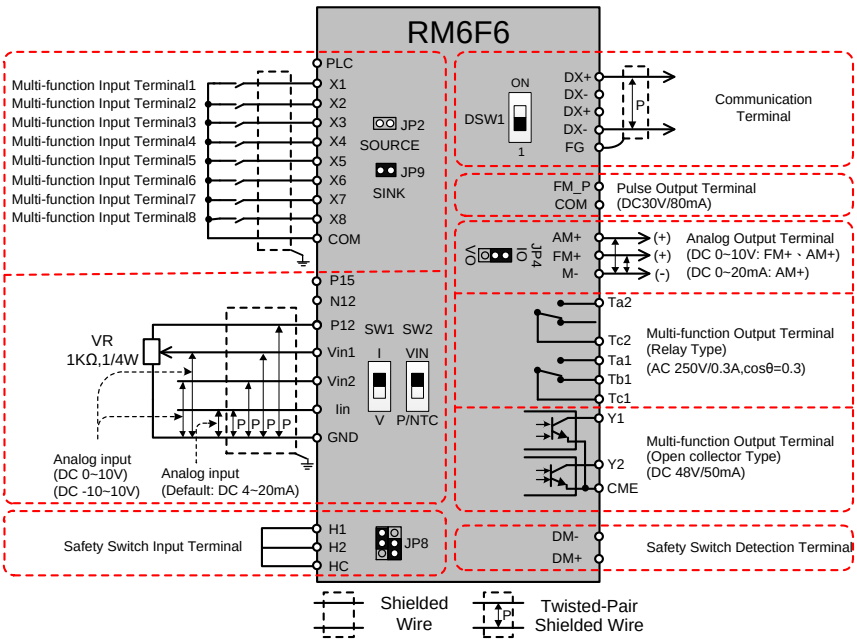
3. Parallel control for four pumps with one pressure transmitter



1. SW1: Drive#0 → I position; Drive#1~#3 → V position
2. JP3: Drive#0 → Open; Drive#1~#3 → Short
3. JP1: Drive#0 and Drive#3 → ON position; Drive#1 and Drive#2 → 1 position
4. Set the number for every drive by G3-01

Type	Symbol	Function	Description
Control Terminal	PLC	Power terminal	Output DC+24V; Maximum supplied current is 100mA
	P12		Output DC+12V; Maximum supplied current is 20mA
	N12		Output DC-12V; Maximum supplied current is 20mA
	P15		Output DC+15V
	GND	Common terminal	Common terminal for P12, N12 and analog input terminal
Input Terminal	X1	Multi-function input terminal 1~8	Set the function at H1-00 (Default: Forward)
	X2		Set the function at H1-01 (Default: Reverse)
	X3		Set the function at H1-02 (Default: Jog)
	X4		Set the function at H1-03 (Default: External fault)
	X5		Set the function at H1-04 (Default: Reset)
	X6		Set the function at H1-05 (Default: Disable)
	X7		Set the function at H1-06 (Default: Disable)
	X8		Set the function at H1-07 (Default: Disable)
	COM	Common terminal	Common of input terminal (X1~X8) and P24
	Vin1	Analog input terminal	Input range: DC 0~10V or -10V~10V. Input range is selected by H3-04. Input impedance 20kΩ. Set the function at H3-01 (Default: Frequency command)
	Vin2		Function is selected by SW2(analog input or thermistor) SW2: Vin position(analog input) Input range: DC 0~10V or -10V~10V. Input range is selected by H3-09. Input impedance 20kΩ. SW2:P/NTC position(thermistor) The type of thermistor is selected by L6-10.
	Iin		Input signal is selected by SW1 and H3-12. SW1: I position(current signal) Input range: DC 0~20mA or 4~20mA SW1: V position(voltage signal) Input range: DC 0~10V. Set the function by H3-11 (Default: Disable)
Output Terminal	FM_P	Pulse output terminal	NPN open collector isolated output: Maximum Permissible value: 30vDC/80mA. Set the function by H6-05 (Default setting: Output frequency)
	FM+	Analog output terminal	Output voltage signal:DC0~10V Max output current:2mA Set the function at H4-00 (Default: Output Frequency)
	AM+		Output current(JP4:IO position): Output range:0~20mA or 4~20mA Max output impedance 500Ω Output Voltage(JP4:VO position): Output range:0~10VDC; Max output current: 2mA Set the function at H4-03 (Default: Output current)
	M-	Common terminal	Common of analog input
	Ta1	Multi-function output terminals (relay type)	Ta1:N.O (contact a); Tb1: N.C (contact b) Set the function at H2-04 (Default: Error detection) Capacity: AC250V, 0.5A Max, cosθ=0.3
	Tb1		
	Tc1		
	Ta2		Ta2:N.O (contact a); Tb2: N.C (contact b) Set the function at H2-05; Default: Detection during operation Capacity: AC250V, 0.5A Max, cosθ=0.3
	Tc2		
	Y1	Multi-function output terminals (open collector type)	The function is set by H2-00 and H2-01. Capacity: DC48V, 50mAMax
	Y2		
	CME		Common terminal of Y1, Y2.
Comm. Terminal	DX+	MODBUS Communication terminal	Connect the drive by transmission cable, when the drive is controlled by RS-485 communication interface. Communication protocol: Modbus(interface: RS-485)
	DX-		
Safety Switch	H1	Safety switch input terminal	Select SINK or SOURCE mode by JP8. Default: SINK mode.H1-HC/H2-HC is shorted.
	H2		
	HC	Common terminal	
	DM+	Safety switch detection terminal	Output status of safety switch. Open collector output type. Capacity:DC48V/50mA
	DM-		

Model: RM6F6-2A031B3 ~ RM6F6-2A840E3 ;
RM6F6-4A018B3 ~ RM6F6-4A960E3

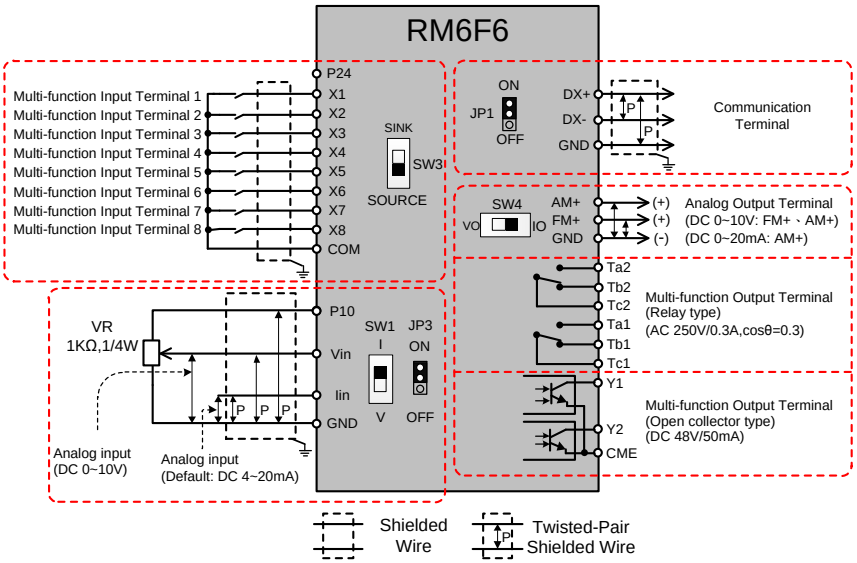


※1.JP2、JP9: SINK / SOURCE selection;
SINK/SOURCE mode selection of X1 to X8.
※2.SW1: “Iin” terminal input selection;
I position: Current signal (default setting)
V position: Voltage signal
※3.SW2:” Vin2” terminal input selection;
Vin position: Voltage signal (default setting)
P/NTC position: External P/NTC thermistor
※4.JP8: SINK / SOURCE selection of safety switch input terminals(H1、H2、HC);
※5.JP4:”AM+”andlog output terminal jumper selection;
IO position: output current signal (default setting)
VO position: output voltage signal
※6.DSW1: Terminal resistor selection of communication control.
The internal resistance is 120Ω.

Type	Symbol	Function	Description
Control Power	P24	Power terminal	Output DC+24V; Maximum supplied current is 100mA
	P10	Power terminal	Output DC+10V; Maximum supplied current is 20mA
	GND	Common terminal	Common terminal for control power(P10,P24), analog input (Vin,Iin), and analog output(AM+,FM+)
Input Terminal	X1	Multi-function input terminal 1~8	Set the function at H1-00 (Default: Forward)
	X2		Set the function at H1-01 (Default: Reverse)
	X3		Set the function at H1-02 (Default: Jog)
	X4		Set the function at H1-03 (Default: External fault)
	X5		Set the function at H1-04 (Default: Reset)
	X6		Set the function at H1-05 (Default: Disable)
	X7		Set the function at H1-06 (Default: Disable)
	X8		Set the function at H1-07 (Default: Disable)
	COM	Common terminal	Common of input terminal (X1~X8) and P24
	Vin	Analog input terminal	Input range: DC 0~10V. Input impedance 20kΩ. Set the function at H3-01 (Default: Freq. command)
	Iin		Input selection: SW1: I position. Input impedance 250Ω. SW1: V position. Input impedance 20kΩ Input range: DC 0~20mA (0~10V) or DC 4~20mA(2~10V). Set the function at H3-11 (Default: Disable)
Output Terminal	FM+	Analog output terminal	Output voltage signal:DC0~10V Max output current:2mA Set the function at H4-00 (Default:Output Freq.)
	AM+		Output current(SW4:IO position): Output range:0~20mA or 4~20mA Max output impedance 500Ω Output Voltage(SW4:VO position): Output range:0~10VDC; Max output current: 2mA Set the function at H4-03 (Default: Output current)
	Ta1	Multi-function output terminals (relay type)	Ta1:N.O (contact a); Tb1: N.C (contact b) Set the function at H2-04 (Default: Error detection) Capacity: AC250V, 0.5A Max, cosθ=0.3
	Tb1		
	Tc1		
	Ta2		Ta2:N.O (contact a); Tb2: N.C (contact b) Set the function at H2-05; Default: Detection during operation Capacity: AC250V, 0.5A Max, cosθ=0.3
	Tb2		
	Tc2		
	Y1	Multi-function output terminals (open collector type)	The function is set by H2-00 and H2-01. Capacity: DC48V, 50mAMax
	Y2		
	CME		Common terminal of Y1, Y2.
Comm. Terminal	DX+	MODBUS Communication terminal	Connect the drive by transmission cable, when the drive is controlled by RS-485 communication interface. Communication protocol: Modbus(interface: RS-485) Terminal resistor switch is selected by JP1. Terminal resistor = 100Ω
	DX-		

■ Wiring Diagram and Descriptions of Control Circuit Terminals

Model: RM6F6-2A005B3 ~ RM6F6-2A022B3;
RM6F6-4A004B3 ~ RM6F6-4A012B3



※1.JP1: Terminal resistor selection of communication control.
The internal resistance is 100Ω.

※2.JP2: Terminal resistor selection of KP-601A.
The internal resistance is 100Ω.

※3.JP3: Input impedance selection of Iin.
ON: 250Ω (Default value)
OFF: 500Ω

※4.JP4: ON: GND and COM are short-circuited.
OFF: GND and COM are open-circuited (Default value)

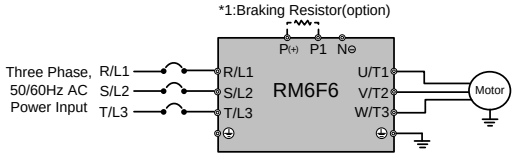
※5.SW1: “Iin” terminal input selection;
I position: Current signal (Default value)
V position: Voltage signal

※6.SW3: SINK / SOURCE selection;
SINK / SOURCE mode selection of X1~X8.

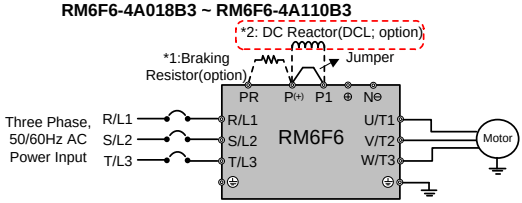
※7.SW4:”AM+”analog output terminal signal selection;
IO position: output current signal (Default value)
VO position: output voltage signal

■ Wiring of Main Circuit

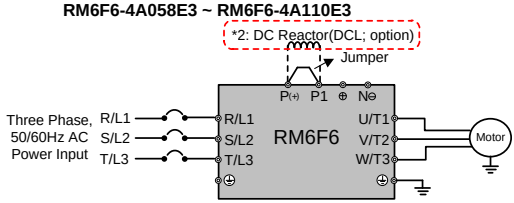
Model: RM6F6-2A005B3 ~ RM6F6-2A022B3 ;
RM6F6-4A004B3 ~ RM6F6-4A012B3



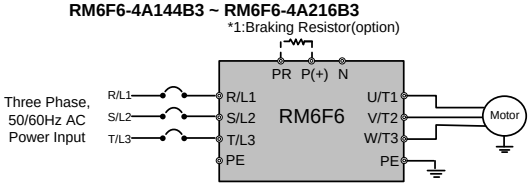
Model: RM6F6-2A031B3 ~ RM6F6-2A150B3 ;
RM6F6-4A018B3 ~ RM6F6-4A110B3



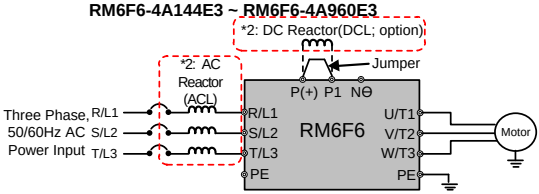
Model: RM6F6-2A075E3 ~ RM6F6-2A150E3 ;
RM6F6-4A058E3 ~ RM6F6-4A110E3



Model: RM6F6-2A185B3 ~ RM6F6-2A275B3;
RM6F6-4A144B3 ~ RM6F6-4A216B3



Model: RM6F6-2A185E3 ~ RM6F6-2A840E3 ;
RM6F6-4A144E3 ~ RM6F6-4A960E3



*1: PR terminal is only available in B type series. (Build-in brake transistor)
Braking resistor is optional.

*2: Model above RM6F6-2A346 or RM6F6-4A180: AC reactor (ACL) is the standard accessory.
Model above RM6F6-2A700 or RM6F6-4A304: DC reactor (DCL) is the standard accessory.
Please remove the jumper between P1 and P terminal, when connecting the external DCL.
DO NOT remove the jumper, when DCL does not be connected.

Model (RM6F6-□□□□□E3)	4A253	4A304	4A377	4A415	4A480	4A585	4A700	4A860	4A960
Maximum applicable motor (HP / kW)	175/ 132	200/ 160	250/ 185	300/ 220	350/ 250	420/ 315	500/ 375	600/ 450	700/ 500
Rated output capacity (kVA)	193	232	287	316	366	446	533	655	732
Rated output current (A)	253	304	377	415	480	585	700	860	960
Maximum output voltage (V)	Three Phase 380~480V (corresponding input voltage)								
Range of output frequency (Hz)	0.1~600.00Hz								
Power source (Φ, V, Hz)	Three Phase 380~480V 50/60Hz								
Input current (A)	217	282	355	385	440	540	627	800	900
Permissible Ac power source fluctuation	323~528V 50/60Hz / ±5%								
Overload protection	120% of drive rated output current for 1 min								
Fan air delivery(CFM)	394	394	591	591	788	788	788	1182	1182
Applicable safety standard	—								
Protective structure	IP00 (IP20 option)								
Weight / Mass(kg)	64	64.5	95	97	159	163	164	217	272
Case Code	Case 6		Case 7		Case 8			Case 9	

※ The weight of RM6F6 series standard specifications exclude ACL and DCL.

※ Applicable safety standard "-" means on planning.

※ Drive derate based on the carrier frequency(C4-00). Please refer to the table below:

	C4-00=2	C4-00=3	C4-00=4	C4-00=5	C4-00=6
Rate	1	0.96	0.85	0.72	0.63

■ Descriptions of Main Circuit Terminals

Type	Symbol	Function	Description
Power Source	R,S,T (L1,L2,L3)	AC power source input terminals	Three-phase; sinusoidal power source input terminals.
	⊕, N⊖	DC power source input terminals	External DC power source terminal. ※Only 2A005~2A150, 4A004~4A110 models have the terminal.
Motor	U,V,W (T1,T2,T3)	Drive outputs to motor terminals	Output three-phase variable frequency and voltage to motor.
Power and Braking	P(+), N⊖	Dynamic brake unit terminal	Connect to dynamic braking unit(option).
	P(+), PR	External braking resistor terminal	Connect to external brake resistor (option).
	P(+), P1	External reactor terminal	Connect to DC reactor (DCL) for improving power factor. The default setting is connected by a jumper.
Ground	PE(or G) ⏚	Grounding terminal	Ground the drive in compliance with the NEC standard or local electrical code.

Three phase 400V Series

Model (RM6F6-□□□□□B3)	4A004	4A005	4A009	4A012	4A018	4A023	4A031	4A039
Maximum applicable motor (HP / kW)	2/1.5	3/2.2	5/3.7	7.5/5.5	10/7.5	15/11	20/15	25/18.5
Rated output capacity (kVA)	2.7	3.8	6.9	8.6	14	18	24	30
Rated output current (A)	3.5	5	9	11.3	18	23	31	39
Maximum output voltage (V)	Three Phase 380~480V (corresponding input voltage)							
Range of output frequency (Hz)	0.1~600.00Hz							
Power source (Φ, V, Hz)	Three Phase 380~480V 50/60Hz							
Input current (A)	4.2	6	12	13.4	20	26	44	47
Permissible Ac power source fluctuation	323~528V 50/60Hz / ±5%							
Overload protection	120% of drive rated output current for 1 min							
Fan air delivery(CFM)	Nature cooling	8.1	16.2	16.2	62.8	62.8	59.8	59.8
Applicable safety standard	—							
Protective structure	IP20							
Weight / Mass(kg)	1.8	1.8	1.9	2.0	3.0	3.1	5.6	5.7
Case Code	Case 1				Case 2		Case 3	

Model (RM6F6-□□□□□B3/E3)	4A045	4A058	4A075	4A091	4A110	4A144	4A180	4A216
Maximum applicable motor (HP / kW)	30/22	40/30	50/37	60/45	75/55	100/75	125/90	150/110
Rated output capacity (kVA)	34	44	57	69	84	110	137	165
Rated output current (A)	45	58	75	91	110	144	180	216
Maximum output voltage (V)	Three Phase 380~480V (corresponding input voltage)							
Range of output frequency (Hz)	0.1~600.00Hz							
Power source (Φ, V, Hz)	Three Phase 380~480V 50/60Hz							
Input current (A)	52	66	86	105	132	162	181	202
Permissible Ac power source fluctuation	323~528V 50/60Hz / ±5%							
Overload protection	120% of drive rated output current for 1 min							
Fan air delivery(CFM)	59.8	150	216	216	216	212	394	394
Applicable safety standard	—							
Protective structure	IP20					IP00 (IP20 option)		
Weight / Mass(kg)	5.8	12.8	12.9	15	15.3	44	45.5	46.4
Case Code	Case 3	Case4				Case5		

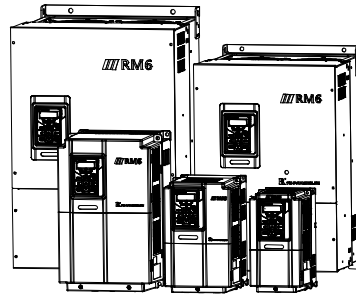
※ 4A045 is only available in RM6F6-□□□□□B3 series model.

※ 4A176 and 4A210 are only available in RM6F6-□□□□□E3 series model.

Model (RM6F6-□□□□□B3/E3)	2A075	2A090	2A112	2A150	2A185	2A220	2A275
Maximum applicable motor (HP / kW)	25/18.5	30/22	40/30	50/37	60/45	75/55	100/75
Rated output capacity (kVA)	29	34	43	57	70	84	105
Rated output current (A)	75	90	112	150	185	220	275
Maximum output voltage (V)	Three phase 200~240V (corresponding input voltage)						
Range of output frequency (Hz)	0.1~600.00Hz						
Power source (Φ, V, Hz)	Three phase 200~240V 50/60Hz						
Input current (A)	86	103	128	183	211	240	280
Permissible Ac power source fluctuation	170~264V 50/60Hz / ±5%						
Overload protection	120% of drive rated output current for 1 min						
Fan air delivery(CFM)	150	150	216	216	212	394	394
Applicable safety standard	—						
Protective structure	IP20				IP00 (IP20 option)		
Weight / Mass(kg)	12.4	13.1	14.7	14.8	42.7	44.3	46.3
Case Code	Case 4				Case 5		

Model (RM6F6-□□□□□E3)	2A346	2A410	2A500	2A700	2A840	—	—
Maximum applicable motor (HP / kW)	125/90	150/110	175/132	250/185	300/220	—	—
Rated output capacity (kVA)	132	156	191	267	321	—	—
Rated output current (A)	346	410	500	700	840	—	—
Maximum output voltage (V)	Three phase 200~240V (corresponding input voltage)						
Range of output frequency (Hz)	0.1~600.00Hz						
Power source (Φ, V, Hz)	Three phase 200~240V 50/60Hz						
Input current (A)	330	385	470	660	792	—	—
Permissible Ac power source fluctuation	170~264V 50/60Hz / ±5%						
Overload protection	120% of drive rated output current for 1 min						
Fan air delivery(CFM)	394	591	591	788	788	—	—
Applicable safety standard	—						
Protective structure	IP00 (IP20 option)						
Weight / Mass(kg)	63.6	89	90	164	167	—	—
Case Code	Case 6	Case 7		Case 8		—	—

RM6F6 Series
Parameter Manual



XB200241 2024.11.15 Edition

Thank you for using RHYMEBUS RM6F6 series drive.
For proper operations and safety purposes, please read manual carefully.
Only the qualified personnel may proceed with the installation.
Scan the QR code on the right side for the complete operation manual.
Please pay attention to the safety precautions marked with “DANGER” or “CAUTION” in complete manual before installation.

DANGER	User may cause the casualty or serious damages if user does not abide by the instructions of the manual to execute the tasks.
CAUTION	User may cause injuries to the people or damage the equipment if user does not abide by the instructions of the manual to execute the tasks.

■ Standard Specifications

Three phase 200V Series

Model (RM6F6-□□□□□B3)	2A005	2A007	2A010	2A016	2A022	2A031	2A042	2A060
Maximum applicable motor (HP / kW)	1/0.75	2/1.5	3/2.2	5/3.7	7.5/5.5	10/7.5	15/11	20/15
Rated output capacity (kVA)	1.6	2.6	3.8	5.8	8.1	12	16	23
Rated output current (A)	4.2	6.8	10	15.2	21.3	31	42	60
Maximum output voltage (V)	Three phase 200~240V (corresponding input voltage)							
Range of output frequency (Hz)	0.1~600.00Hz							
Power source (Φ, V, Hz)	Three phase 200~240V 50/60Hz							
Input current (A)	6.1	8	12	18	25.2	41	56	68
Permissible Ac power source fluctuation	170~264V 50/60Hz / ±5%							
Overload protection	120% of drive rated output current for 1 min							
Fan air delivery(CFM)	Nature cooling		8.1	16.2	16.2	62.8	59.8	59.8
Applicable safety standard	—							
Protective structure	IP20							
Weight / Mass(kg)	1.8	1.8	1.8	2.0	2.1	3.0	5.4	5.7
Case Code	Case 1					Case 2	Case 3	