Important Safety Instructions

1. Use three-phase output only with a compatible motor.
2. Tighten all screws securely — loose connections are dangerous.
3. Always use standard copper wiring and ensure proper grounding.
4. Turn off the device before making any connections.
5. Carefully read the user manual before using the product.
6. Avoid wet hands during wiring and keep the device away from water.
7. Exercise extreme caution when working with high voltage.

اہم حفاظتی ہدایات

1. تھری فیزآؤٹ پٹ صرف مناسب موٹر کے ساتھ استعمال کریں-
2. تمام اسکریو سختی سے ٹائٹ کریں - ڈھیلے کنکشن خطرناک ہوتے ہیں-
3. ہمیشہ معیاری کاپرتاراستعمال کریں، اورارتھنگ لازمی لگائیں-
4. کنکشن کرتے وقت ڈیوائس آف ہونی چاہیے-
5. پراڈکٹ استعمال کرنے سے پہلے یوزر مینیول کا بغورمطالعہ کریں-
6. کنکشن کرتے وقت اس بات کا خاص خیال رکھیں کہ ہاتھ گیلے نہ ہوں اورڈیوائس کوبھی پانی سے محفوظ رکھیں-
7. ہائی وولٹیج میں کام کرتے وقت انتہائی محتاط رہیں-

GELTO

ویری ایبل فریکوئنسی ڈرائیو (وی ڈی ایف)

Variable Frequency Drive (VFD)

ہدایات برائے استعمال

operating specification Manual

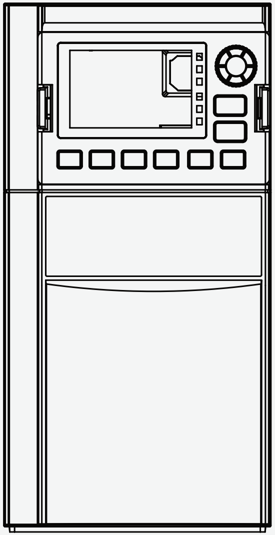
براہ کرم استعمال کرنے سے پہلے احتیاطی تدابیر کا بغورمطالعہ کریں

Please read the precautions carefully before use.

GELTO

SU-700/800/900/1000 series vector frequency converter

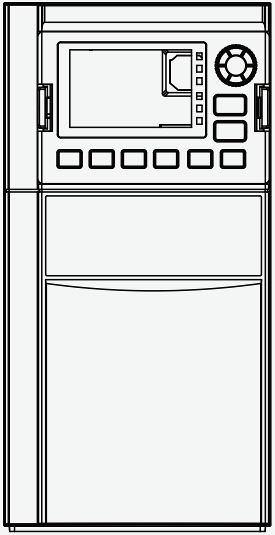
operating specification Manual



SU-700/800/900/1000 series vector frequency converter

ویکٹر فریکوئنسی کنورٹر

آپریٹنگ تفصیلاتی کتابچہ



Thanks for you selecting and using our 700/800/900/1000 frequency converter products.

Please read this specification manual carefully before using to use this product correctly and safely.

Please read [safety notices] carefully before using.

Please keep this manual properly so that it is convenient for you to check and read when required. Any questions please contact our customer service staff to ask for technical support, our professionals will do best to service for you.

This operating manual provided the relate information of 700/800/900/1000 frequency converter, the contents include:

◇ safety notices of frequency converter

◇ installation and inspection of frequency converter

◇ wiring instruction of frequency converter

◇ operation instruction of frequency converter

◇ all parameters instruction

◇ communication agreement instruction

◇ troubleshooting

This operating manual suitable to be consulted by the below operators:

◇ system design and model select staffs

◇ installation or wiring staffs

◇ debugging staffs

◇ maintain or maintenance staffs

آپ کے انتخاب کا شکریہ ! 700/800/900/1000 سیریز فریکوئنسی کنورٹر پروڈکٹس

براہ کرم اس پروڈکٹ کو صحیح اور محفوظ طریقے سے استعمال کرنے سے پہلے اس وضاحتی کتابچہ کو غور سے پڑھیں

براہ مہربانی ان حفاظتی ہدایات کا استعمال سے پہلے بغور مطالعہ کرلیں-

براہ کرم اس کتابچہ کو بحفاظت رکھیں تاکہ بوقت ضرورت مطالعہ و جانچ پڑتال میں آسانی رہے- کسی بھی قسم کی تیکنیکی معاونت کے حوالے سے کوئی بھی مسئلہ درپیش ہونے کی صورت میں ہمارے کسٹمر سروس اسٹاف سے رابطہ کریں- ہمارا پیشہ ورانہ عملہ صارفین کی خدمت کے لیے ہمہ وقت کوشاں ہے

یہ آپریٹنگ مینوئل 1000/900/800/700 سیریز فریکوئنسی کنورٹر کی متعلقہ معلومات فراہم کرتا ہے، اس میں شامل ہیں

◇ فریکوئنسی کنورٹر کے حفاظتی نوٹس

◇ فریکوئنسی کنورٹر کی تنصیب اور معائنہ

◇ فریکوئنسی کنورٹر کی وائرنگ کے متعلق ہدایات

◇ فریکوئنسی کنورٹر کی آپریشنل ہدایات

◇ تمام پیرامیٹرز کی وضاحت

◇ مواصلاتی حفظ مراتب کی وضاحت

◇ نقصانات سے کیسے بچا جائے

یہ آپریٹنگ مینوئل درج ذیل آپریٹرز کے لیے موزوں ہے

◇ سسٹم ڈیزائن اور ماڈل سلیکشن اسٹاف

◇ انسٹالیشن یا وائرنگ اسٹاف

◇ ڈیبگنگ اسٹاف

◇ اسٹاف برائے مینٹیننس اور مرمت

Catalogue

Chapter I Product Information

1.1 Security information and precautions....05
1.2 naming rules....05
1.3 Inverter Series Index....05
1.4 Product appearance diagram and mounting hole size....07
1.5 Warranty description of Inverter....07

Chapter II Electrical installation

2.1 main circuit terminals and wiring....08

Chapter III Operation display

3.1 introduction to the operation and display interface....12

Chapter IV functional Parameter Table

4.1 basic function parameters simple table....15

Chapter V Communication Protocol

5.1 function code data....55
5.2 non-functional code data....56
5.3 content of the agreement....59
5.4 Fault description of frequency converter description of 67
5.5PD group communication parameters....68

Chapter VI Fault diagnosis and Countermeasures

6.1 Fault alarm and countermeasures 70
6.2 Common faults and their treatment methods 75

فہرستِ مضامین

باب 1: مصنوعات کی معلومات

1.1 سیکیورٹی کی معلومات اور احتیاطی تدابیر 05
1.2 وارننگ نوٹس 05
1.3 انورٹر سیریز کا تعارف 05
1.4 مصنوعات کے ظاہری ڈیزائن اور تنصیب کے لیے سوراخوں کی ترتیب 07
1.5 انورٹر کی وارنٹی کی مدت 07

باب 2: برقی تنصیب

2.1 مین سرکٹ کے ٹرمینلز اور وائرنگ 08

باب 3: آپریشن ڈسپلے

3.1 آپریشن اور ڈسپلے انٹرفیس کا تعارف 12

باب 4: فنکشنل پیرامیٹر ٹیبل

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز ٹیبل کا خاکہ 15

باب 5: مواصلاتی پروٹوکول

5.1 فنکشنل کوڈ ڈیٹا 55
5.2 نان فنکشنل کوڈ ڈیٹا 56
5.3 معاہدے کا مواد 59
5.4 فریکوئنسی کنورٹر کی خرابی کی وضاحت 67
5.5 مجموعہ برائے پی ڈی مواصلاتی پیرامیٹرز 68

باب 6: فالٹ ڈائیگنوسز اور تدارک کے اقدامات

6.1 فالٹ الارم اور ان کا حل 70
6.2 عام فالٹ کی وجوہات اور ان کے تدارک کے اقدامات 75

chapter 1 product information

1.1 safety information and notices

safety deinition: the safety notices in this manual divided into the below two types:

⚠ Danger: the danger caused by that operation not according to requirements,which maybe cause serious hurt, even though death;

⚠ Attention: the danger caused by that operation not according to requirements maybe cause medium hurt or minor hurt and equipment damaged; please read this chapter carefully when user install, debug and maintain this system, must operating according to the required safety notices in the content of this chapter. Any hurt and loss which caused by the operation not according to the requirements are unconcerned with our company.

1.2 Naming rules

SU700/800/900/1000 - 2R2 - G3

voltage grade: G1＝Input single-phase 220V output three-phase 380V
G2＝input single-phase 220V output three-phase 220V
G3＝input single-phase 380V output three-phase 380V

ower grade: 0R75=0.75KW
1R5 =1.5KW
2R2 =2.2KW

model:700/800/900/1000

1.3 Partial indicators of frequency converter series

Frequency Converter mode	Power supply Capacity (KVA)	Rated input current (A)	Rated output current (A)	Adapted motor	
				kW	HP
single phase power supply: 220v, 50Hz/60Hz					
SU700-0R75G1	1.5	8.2	2.1	0.75	1
SU700-1R5G1	3	14	3.8	1.5	2
SU700-2R2G1	4	23	5.1	2.2	3
SU700-4R0G1	5.5	31	9	4	4
SU700-5R5G1	8.9	37	13	5.5	5
SU700-7R5G1	11	50.5	17	7.5	10

باب 1: مصنوعات کی معلومات

1.1 حفاظتی معلومات اورہدایات

حفاظتی تعریف: اس دستی میں حفاظتی ہدایات کو درج ذیل دو اقسام میں تقسیم کیا گیا ہے :

⚠ خطرہ: اگر کسی عمل کو مقررہ تقاضوں کے مطابق انجام نہ دیا جائے تو سنگین نقصان کا اندیشہ یا حتیٰ کہ جان لیوا بھی ثابت ہو سکتا ہے-

⚠ توجہ: اگر کسی عمل کو مقررہ تقاضوں کے مطابق انجام نہ دیا جائے تو اس سے درمیانے یا معمولی نقصان اور آلات کو نقصان پہنچ سکتا ہے- براہ کرم اس باب کو غور سے پڑھیں تاکہ صارف انسٹالیشن، ڈیبگنگ اور دیکھ بھال کے دوران درست حفاظتی اقدامات پر عمل کرے- اس باب میں فراہم کردہ حفاظتی ہدایات کے مطابق عمل کرنا ضروری ہے- کسی بھی قسم کا نقصان یا حادثہ جو مقررہ تقاضوں کے خلاف عمل کرنے کی وجہ سے ہو، اس کی ذمہ داری ہماری کمپنی پر نہیں ہوگی-

1.2 نام رکھنے کے قواعد

G3 - 2R2 - SU700/800/900/1000

وولٹیج گریڈ
جی ون = ان پٹ: سنگل فیز220v، آؤٹ پٹ: تھری فیز380v
جی ٹو = ان پٹ: سنگل فیز220v، آؤٹ پٹ: تھری فیز220v
جی تھری = ان پٹ: سنگل فیز380v، آؤٹ پٹ: تھری فیز380v

اوور گریڈ
0R75=0.75KW
1R5 =1.5KW
2R2 =2.2KW

ماڈل 700/800/900/1000

1.3 فریکوئنسی کنورٹر سیریز کے جزوی اشارے

فریکوئنسی کنورٹر ماڈل	پاور سپلائی کی صلاحیت (KVA)	ریٹیڈ ان پٹ کرنٹ (A)	ریٹیڈ آؤٹ پٹ کرنٹ (A)	مطابقت رکھنے والا موٹر	
				kW	HP
سنگل فیز پاور سپلائی: 220v, 50Hz/60Hz					
SU700-0R75G1	1.5	8.2	2.1	0.75	1
SU700-1R5G1	3	14	3.8	1.5	2
SU700-2R2G1	4	23	5.1	2.2	3
SU700-4R0G1	5.5	31	9	4	4
SU700-5R5G1	8.9	37	13	5.5	5
SU700-7R5G1	11	50.5	17	7.5	10

1.3 Inverter Series Index

Frequency Converter mode	Power supply Capacity (KVA)	Rated input current (A)	Rated output current (A)	Adapted motor	
				kW	HP
SU700-11R0G1	17	74	25	11	15
SU700-15R0G1	21	101	32	15	20
SU700-18R5G1	24	124.5	37	18.5	25
SU700-22R0G1	30	148	45	22	30

single phase power supply: 220v, 50Hz/60Hz

SU700-0R75G2	1.5	8.2	4	0.75	1
SU700-1R5G2	3	14	7	1.5	2
SU700-2R2G2	4	23	9.6	2.2	3
SU700-4R0G2	5.5	31	17	4	4
SU700-5R5G2	8.9	26	25	5.5	5
SU700-7R5G2	21	35	32	7.5	10

Three phase power supply: 380v, 50Hz/60Hz

SU700A-0R75G3	1.5	3.6	2.5	0.75	1
SU700A-1R5G3	3	5.1	4.1	1.5	2
SU700A-2R2G3	4	6	5.8	2.2	3
SU700A-4R0G3	6.1	10.5	9	4	5
SU700A-5R5G3	8.9	14	13	5.5	7.5
SU700A-7R5G3	11	21	17	7.5	10
SU700B-0R75G3	1.5	3.6	2.5	0.75	1
SU700B-1R5G3	3	5.1	4.1	1.5	2
SU700B-2R2G3	4	6	5.8	2.2	3
SU700B-4R0G3	6.1	10.5	9	4	5
SU700B-5R5G3	8.9	14.6	13	5.5	7.5
SU700B-7R5G3	11	21	17	7.5	10
SU700B-7R5G3	11	21	17	7.5	10
SU700B-11R0G3	17	26	25	11	15
SU700B-15R0G3	21	35	32	15	20
SU700B-18R5G3	24	38.5	37	18.5	25
SU700B-22R0G3	30	46.5	45	22	30

1.3 انورٹر سیریز کا اشاریہ

فریکوئنسی کنورٹر ماڈل	پاور سپلائی کی صلاحیت (KVA)	ریٹیڈ ان پٹ کرنٹ (A)	ریٹیڈ آؤٹ پٹ کرنٹ (A)	مطابقت رکھنے والا موٹر	
				kW	HP
SU700-11R0G1	17	74	25	11	15
SU700-15R0G1	21	101	32	15	20
SU700-18R5G1	24	124.5	37	18.5	25
SU700-22R0G1	30	148	45	22	30

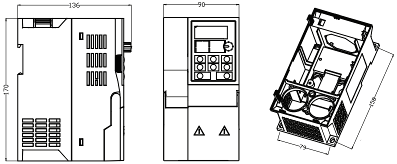
سنگل فیز پاور سپلائی: 220V، 50Hz/60Hz

SU700-0R75G2	1.5	8.2	4	0.75	1
SU700-1R5G2	3	14	7	1.5	2
SU700-2R2G2	4	23	9.6	2.2	3
SU700-4R0G2	5.5	31	17	4	4
SU700-5R5G2	8.9	26	25	5.5	5
SU700-7R5G2	21	35	32	7.5	10

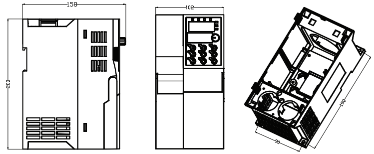
تین فیز پاور سپلائی: 380V، 50Hz/60Hz

SU700A-0R75G3	1.5	3.6	2.5	0.75	1
SU700A-1R5G3	3	5.1	4.1	1.5	2
SU700A-2R2G3	4	6	5.8	2.2	3
SU700A-4R0G3	6.1	10.5	9	4	5
SU700A-5R5G3	8.9	14	13	5.5	7.5
SU700A-7R5G3	11	21	17	7.5	10
SU700B-0R75G3	1.5	3.6	2.5	0.75	1
SU700B-1R5G3	3	5.1	4.1	1.5	2
SU700B-2R2G3	4	6	5.8	2.2	3
SU700B-4R0G3	6.1	10.5	9	4	5
SU700B-5R5G3	8.9	14.6	13	5.5	7.5
SU700B-7R5G3	11	21	17	7.5	10
SU700B-7R5G3	11	21	17	7.5	10
SU700B-11R0G3	17	26	25	11	15
SU700B-15R0G3	21	35	32	15	20
SU700B-18R5G3	24	38.5	37	18.5	25
SU700B-22R0G3	30	46.5	45	22	30

1.4 Partial appearance and dimensions of frequency converters

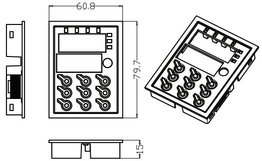


picture of 700 Series 0.75-2.2Kw shape and installation dimension



picture of 700 Series 4-7.5Kw shape and installation dimension

Exterior dimensions of external keyboard silos



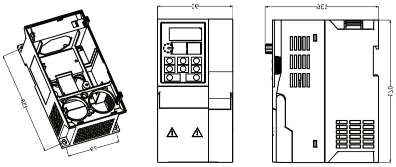
1.5 Warranty description of Inverter

Free warranty refers only to the frequency converter itself. In normal use, if failure or damage occurs, our company shall be responsible for the 18-month warranty (From the date of manufacture, subjected to the bar code on the appearance), a reasonable maintenance fee will be charged for more than 18 months.

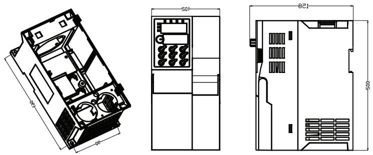
Within 18 months, a certain maintenance fee shall be charged if:

1)damage to the machine caused by the user's failure to comply with the provisions ofthe manual
2) damage caused by fire, flood, abnormal voltage, etc.
3) damage caused by the application of frequency converters to abnormal functions
4) the relevant service costs shall be calculated in accordance with the uniform standards of the manufacturer and, if there is a contract, shall be dealt with in accordance with the principle of contract priority

1.4 فریکوئنسی کنورٹرز کی جزوی ظاہری شکل اور طول و عرض

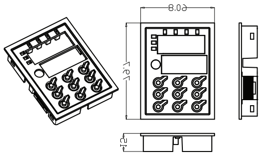


700 سیریز 0.75-2.2kW ماڈلز کی شکل اور تنصیب



700 سیریز 4-7.5kW ماڈلز کی شکل اور تنصیب

سلوس کی بورڈ کا بیرونی طول و عرض



1.5 انورٹر کی وارنٹی کی تفصیل

یہ وارنٹی صرف فریکوئنسی کنورٹر کے عام استعمال کے دوران لاگو ہوتی ہے- اگر کسی ناقص مواد یا مینوفیکچرنگ کی خرابی کی وجہ سے نقصان ہوتا ہے تو، ہماری کمپنی وارنٹی کے مطابق مرمت یا تبدیلی کی ذمہ دار ہوگی- تاہم، درج ذیل صورتوں میں وارنٹی کا اطلاق نہیں ہوگا

1) اگر وارنٹی کی مدت ختم ہو چکی ہو-
2) اگر کنورٹر کو غلط طریقے سے استعمال کیا گیا ہو یا غیر مجاز ترمیمات کی گئی ہوں-
3) اگر قدرتی آفات، جیسے بجلی کا جھٹکا، آگ، یا زلزلے کی وجہ سے نقصان پہنچا ہو-
4) اگر کنورٹر کی مرمت غیر مستند افراد کے ذریعے کی گئی ہو-
5) دیگر وہ خرابیاں جو کمپنی کی شرائط کے مطابق وارنٹی کے تحت نہیں آتیں-

chapter 2 Electric installations

2.1 Main circuit terminals and wiring

1）Frequency converter main circuit terminal instruction:

Terminal marks	Name	Instruction
R、S、T/L、N	Power supply input terminals	connection point of three-phase 380V / single-phase 220VAc power supply
P+、PB	Brake electric resistance connect terminals	connect brake electric resistance
U、V、W	Frequency converter output terminals	connect three phase motor
⏚	Grounding terminals	Grounding terminals

2.1.2 wiring method of frequency converter control circuit

Note: the control circuit wiring of all 700 series inverter is the same, the picture is the three-phase 380V converter wiring diagram,☐ indicate the main loop terminal,○ represents the control loop terminal.

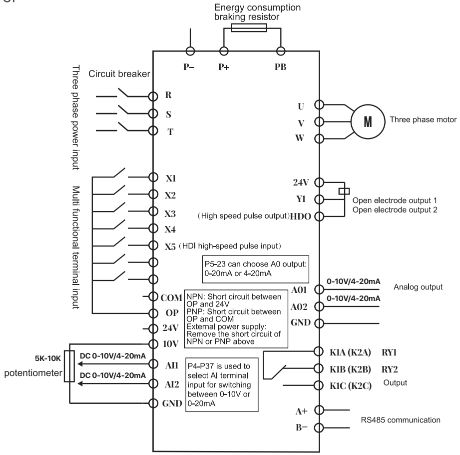


Fig 2-2 wiring method of frequency converter control circuit

باب 2: برقی تنصیبات

2.1 مرکزی سرکٹ کے ٹرمینلز اور وائرنگ

1) فریکوئنسی کنورٹر کے مرکزی سرکٹ کے ٹرمینل کی ہدایات

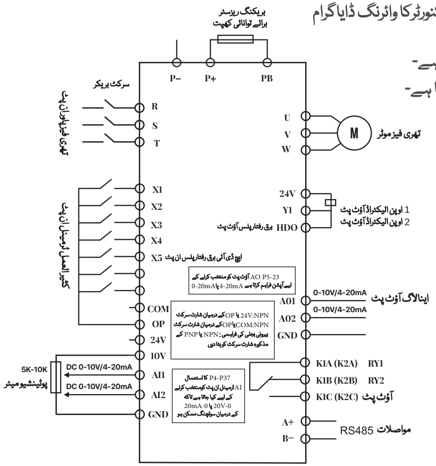
ٹرمینل نشان	نام	ہدایات
آر، ایس، ٹی/ ایل، این	بجلی کی فراہمی کے ان پٹ ٹرمینلز	کنکشن پوائنٹ: تھری فیز 380V / سنگل فیز 220V اے سی پاور سپلائی
پی+، پی بی	بریک الیکٹرک ریزسٹنس ٹرمینلز	بریک الیکٹرک ریزسٹنس کو جوڑنے کے لیے
یو، وی، ڈبلیو	فریکوئنسی کنورٹر آؤٹ پٹ ٹرمینلز	تین فیز موٹر کو جوڑنے کے لیے
⏚	گراؤنڈنگ ٹرمینلز	گراؤنڈنگ کے لیے

2.2 فریکوئنسی کنورٹر کنٹرول سرکٹ کی وائرنگ کا طریقہ

نوٹ: تمام 700 سیریز انورٹرز کی کنٹرول سرکٹ وائرنگ یکساں ہے-
مندرجہ ذیل تصویر میں تین فیز 380V کنورٹر کا وائرنگ ڈایاگرام دکھایا گیا ہے-

○ مرکزی لوپ ٹرمینل کی نشاندہی کرتا ہے-

☐ کنٹرول لوپ ٹرمینل کی نمائندگی کرتا ہے-



شکل 2.2 فریکوئنسی کنورٹر کنٹرول سرکٹ کی وائرنگ کا طریقہ

2.1.3 control terminals instruction

The control circuit terminals layout diagram shown as the below:

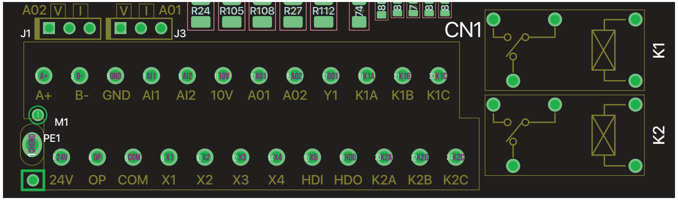
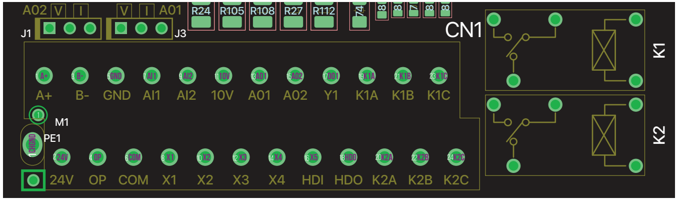


Fig 2-4 isolated(version control)circuit terminal layout

The factory default is OP and 24V short circuited (NPN) type. After removing the short circuited piece, OP and COM can use external 24V power input. AO2 has 0~10V and 0~20mA output options (selected by J1 jumper cap)

2.1.3 کنٹرول ٹرمینلز کی ہدایات

کنٹرول سرکٹ کے ٹرمینلز کی ترتیب درج ذیل خاکے میں دکھائی گئی ہے



شکل 2.4 خودکار کنٹرول سرکٹ کے ٹرمینلز کی ترتیب

فیکٹری ڈیفالٹ میں 24V اور OP آپس میں جُڑے ہوتے ہیں (NPN) قسم
اگر اس کنکشن کو ہٹا دیں تو OP اور COM کو بیرونی 24V پاور سے جوڑا جاسکتا ہے
A02 دو آپشن رکھتا ہے 0-10V یا 0-20mA (جو J1 جمپر سے منتخب کیا جاتا ہے)

2.1.4 Control terminal function instruction:

category	Terminal symbol	Terminal name	Function instruction
power supply	+10V-GND	External+10V power supply	Provide external+10V power supply, maximum output current: 150mA (with short circuit protection) Generally used as an external potentiometer power supply, potentiometer resistance range: 1kΩ~5kΩ
	+24V- COM	External+24V power supply	Provide+24V power supply externally, generally used as working power supply for digital input/output terminals and external sensor power supply Maximum output current: 200mA
	24V-OP	Input terminal NPN	Short circuit 24V to OP, input terminal can achieve NPN mode
	OP-COM	Input terminal PNP	OP and COM are short circuited, and the input terminal can achieve PNP mode
	OP	OP and COM external 24V power supply	When the 24V and OP or OP and COM short circuiting pieces are removed, and the OP external power supply is positive and the COM external power supply is negative, external power supply to the input terminal can be achieved.
Analog terminal	AI1-GND	Analog input terminal 1	1. Input range: DC 0V~10V/0mA~20mA, determined by P4-37. 2. Input impedance: 22k Ω for voltage input and 500 Ω for current input.
	AI2-GND	Analog input terminal 1	1. Input range: DC 0V~10V/0mA~20mA, determined by P4-37. 2. Input impedance: 22k Ω for voltage input and 500 Ω for current input.
	AO1-GND	Analog output terminal 1	Output voltage range: 0V~10V Output current range: 0mA~20mA, 4~20mA (P5-23 optional) The selection of AO1 output voltage and current is determined by J3.
	AO2-GND	Analog output terminal 2	Output voltage range: 0V~10V (from J1 jumper cap on the main control board to AO2 position) Output current range: 0mA~20mA, 4~20mA (P5-23 optional) Note: It can output 0~10V or 0~20mA, selected by J1.

کنٹرول ٹرمینل فنکشن کی تفصیلات

زمرہ	ٹرمینل کا نشان	ٹرمینل کا نام	فنکشن کی وضاحت
بجلی کی فراہمی	+10V-GND	اندرونی 10V + بجلی کی فراہمی	10V بجلی فراہم کرتا ہے، زیادہ سے زیادہ کرنٹ 150mA (اوور کرنٹ سے تحفظ کے ساتھ)- عام طور پر خارجی پوٹینشیو میٹر کے لیے استعمال ہوتا ہے مزاحمتی قدر 1KΩ-5KΩ
	+24V- COM	خارجی 24V + بجلی کی فراہمی	+24V بجلی فراہم کرتا ہے، جو عام طور پر ورکنگ پاور کے طور پر یا ہائی فریکوئنسی ریلی ٹرمینلز اور خارجی سینسر پاور کے لیے استعمال ہوتا ہے- زیادہ سے زیادہ کرنٹ 200mA
	24V-OP	این پی این ان پٹ ٹرمینل	24V اور OP کے درمیان شارٹ سرکٹ، ان پٹ ٹرمینل این پی این موڈ حاصل کر سکتا ہے-
	OP-COM	پی این پی ان پٹ ٹرمینل	24V اور COM کے درمیان شارٹ سرکٹ، اور ان پٹ ٹرمینل پی این پی موڈ حاصل کر سکتا ہے-
	OP	بیرونی 24V + پاور ان پٹ	جب 24V اور OP یا OP اور COM کے درمیان شارٹ سرکٹ ہٹا دیا جائے تو OP بیرونی 24V+ پاور ان پٹ استعمال کر سکتا ہے- اگر OP مثبت ہے اور COM تو یہ بیرونی بجلی کی فراہمی فراہم کرتا ہے-
اینالاگ ٹرمینل	AI1-GND	اینالاگ ان پٹ ٹرمینل 1	1. ان پٹ رینج DC 0V-10V یا P4-37، 0mA-20mA سے متعین کیا جاتا ہے- 2. ان پٹ رینج 22KΩ وولٹیج ان پٹ کے لیے اور 500Ω کرنٹ ان پٹ کے لیے
	AI2-GND	اینالاگ ان پٹ ٹرمینل 2	1. ان پٹ رینج DC 0V-10V یا P4-37، 0mA-20mA سے متعین کیا جاتا ہے- 2. ان پٹ رینج 22KΩ وولٹیج ان پٹ کے لیے اور 500Ω کرنٹ ان پٹ کے لیے
	AO1-GND	اینالاگ آؤٹ پٹ ٹرمینل 1	آؤٹ پٹ وولٹیج رینج 0V-10V یا P4-37، 0mA-20mA (P5-23 سے متعین کیا جاتا ہے- AO1 آؤٹ پٹ کے انتخاب کی تصدیق J1 جمپر کے ذریعے ہوتی ہے-
	AO2-GND	اینالاگ آؤٹ پٹ ٹرمینل 2	آؤٹ پٹ وولٹیج رینج: 0V-10V (J1 جمپر کی غیر موجودگی میں AO2 مثبت پر منسلک ہوتا ہے)- کرنٹ آؤٹ پٹ 0mA-20mA (P5-23 کے ذریعے متعین کیا جاتا ہے)- AO2 آؤٹ پٹ 0V-10V یا 0mA-20mA میں منتخب کیا جا سکتا ہے J1 سے تعین ہوتا ہے-

Digit input	X1- COM	Digit input 1	HDI still can be as high speed pulse input passageway except the characteristics of X1- X4. The highest input frequency: 50KHz Input impedance: 1KΩ Electric level input voltage range: 5v-30v
	X2- COM	Digit input 2	
	X3- COM	Digit input 3	
	X4- COM	Digit input 4	
	HDI- COM (X5 terminal)	Digit input 5	
	A+ B-	Rs485 communication	A+ is positive input of 485 communication difference signal, B- is negative input of difference signal
Digit output	Y1- COM	Collector open circuit output	When used as an open collector output terminal
	HDO- COM	High speed pulse output	Constrained by function code P5-00 "HDO terminal output mode selection" When used as a high-speed pulse output, the highest frequency reaches 50kHz; When used as an open collector output, it is the same as the Y1 specification.
	K1A-K1B-K1C	Electric relay 1 terminal	Contact description: A:public point B:normally close point C:normally open point Contact drive capacity:AC250v, 3A, COSΦ=0.4. DC 30v, 1A
	K2A-K2B-K2C	Electric relay 2 terminal	

2.1.5 signal input terminal wiring instruction:

Because the weak analog voltage signal especially been outer disturbed easily, so, generally need shielded cable, and the cable distribute distance should do best to be short, not exceed 20m. The analog signal source side need additionally add filter wave electric capacitor or iron-oxygen magnetism in the place where some analog signals seriously disturbed.

ڈیجیٹل ان پٹ	X1- COM	ڈیجیٹل ان پٹ 1	HDI اب بھی X1-X4 کی خصوصیات کے علاوہ ہائی اسپیڈ پلس ان پٹ کے طور پر استعمال کیا جا سکتا ہے- زیادہ سے زیادہ ان پٹ فریکوئنسی :50KHz, ان پٹ امپیڈینس :1KΩ, وولٹیج رینج:5V-30V.
	X2- COM	ڈیجیٹل ان پٹ 2	
	X3- COM	ڈیجیٹل ان پٹ 3	
	X4- COM	ڈیجیٹل ان پٹ 4	
	HDI- COM (X5 terminal)	ڈیجیٹل ان پٹ 5	
	A+ B-	Rs485 کمیونیکیشن	A+ مثبت سگنل ہے اور B- منفی سگنل ہے-
ڈیجیٹل آؤٹ پٹ	Y1- COM	کلیکٹر اوپن سرکٹ آؤٹ پٹ	جب اوپن کلیکٹر آؤٹ پٹ کے طور پر استعمال ہو-
	HDO- COM	ہائی اسپیڈ پلس آؤٹ پٹ	فنکشن کوڈ P5-00 کے ذریعے محدود، زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی:50KHz. جب اوپن کلیکٹر آؤٹ پٹ کے طور پر استعمال ہو، تو Y1 کے مطابق ہوتا ہے-
	K1A-K1B-K1C	الیکٹرک ریلے 1 ٹرمینل	کنٹیکٹ تفصیل A: پبلک پوائنٹ,B: نارملی کلوز پوائنٹ,C: نارملی اوپن پوائنٹ کنٹیکٹ ڈرائیو کی صلاحیت AC250V, 3A، DC30V, 1A
	K2A-K2B-K2C	الیکٹرک ریلے 2 ٹرمینل	

2.1.5 سگنل ان پٹ ٹرمینل وائرنگ کی ہدایات

کمزور اینالاگ وولٹیج سگنل بیرونی مداخلت سے آسانی سے متاثر ہو سکتا ہے، اس لیے عام طور پر شیلڈڈ کیبل استعمال کی جائے، اور کیبل کی لمبائی 20 میٹر سے زیادہ نہ ہو۔ اینالاگ سگنل کے ذرائع کے قریب اضافی فلٹر ویو الیکٹرک کیپسیٹر یا آئرن-آکسیجن میگنیٹزم جیسے آلات استعمال کریں، خاص طور پرجہاں سگنل شدید متاثر ہو رہا ہو۔

chapter 3 operating display

3.1 introduction to the operation and display interface

Able to process the operations such as modify the function parameters of frequency converter, monitor working status of frequency converter and control frequency converter running（start and stop）through operating panel, the proile and function area shown as the below diagram:

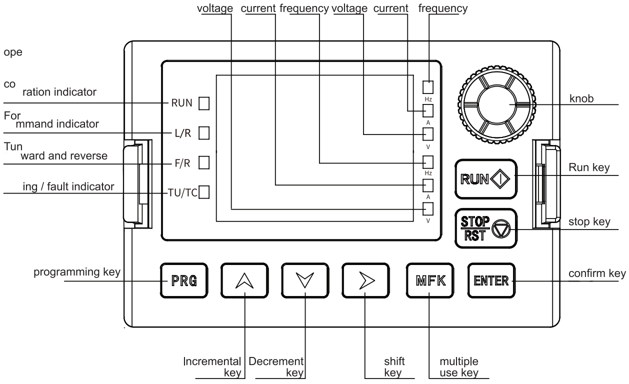


Fig 3-1 schematic diagram of operation panel

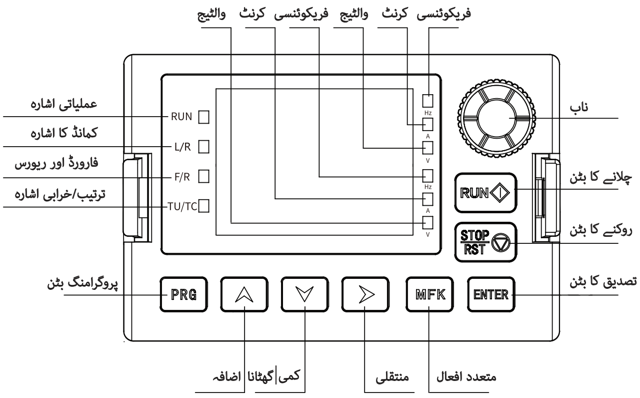
باب 3: آپریٹنگ ڈسپلے

3.1 آپریشن اور ڈسپلے انٹرفیس کا تعارف

یہ سسٹم آپریشنز انجام دینے کے قابل ہے، جیسے کہ

- فریکوئنسی کنورٹر کے فنکشن پیرامیٹرز میں تبدیلی کرنا
- فریکوئنسی کنورٹر کی ورکنگ اسٹیٹس کی نگرانی کرنا
- آپریٹنگ پینل کے ذریعے فریکوئنسی کنورٹر کی اسٹارٹ اور اسٹاپ کنٹرول کرنا

نیچے دیے گئے ڈایاگرام میں پروفائل اور فنکشن ایریا کی وضاحت کی گئی ہے-



شکل 3.1 آپریشن پینل کا اسکیمیٹک خاکہ

1）Function indicate lamp instruction:

◇ RUN: lamp extincted means the frequency converter be at stop machine status,

◇ lamp lighting means the frequency converter be at running status.

○ LOCAL/REMOTE extincted	panel start-stop control
● LOCAL/REMOTE normally lighting	Terminal start-stop control
◒ LOCAL/REMOTE lashing	Communication start-stop control

◇ LOCAL/REMOT: keyboard operation, terminal operation and remote operation （communication control）indicate lamp:

◇ FWD/REV:forward and reverse running indicate lamp, lamp lighting means it be at forward status.

◇ TUNE/TC: tune/torque control/failure indicate lamp, lamp lighting means it be at torque control mode, lamp slow flashing means it be at tune status, lamp quick lashing means it be at failure status.

2）Unit indicate lamp:

Hz	Frequency unit
A	Current unit
V	Voltage unit
RPM(Hz+A)	speed unit
%(A+V)	percentage

3）Digit display area:

Upward digital display: 5-digit LED main display, capable of displaying set frequency, output frequency, various monitoring data, and alarm codes.

Downward digital tube: used for monitoring function. The monitoring parameters can be set by P7-17 and P7-18 to monitor the content. The set parameter numbers correspond to the U0 group menu numbers, which can be referred to in the U0 group menu table.

1) آپریشن اورڈسپلے انٹرفیس کا تعارف

◇ RUN: اگرلیمپ بجھا ہوا ہوتواس کا مطلب ہے کہ فریکوئنسی کنورٹراسٹینڈ بائی حالت میں ہے-

◇ اگرلیمپ روشن ہوتواس کا مطلب ہے کہ فریکوئنسی کنورٹرفعال (چالو) ہے-

○ لوکل/ریموٹ سگنل بجھا ہوا ہو	: پینل اسٹیٹ اپ کنٹرول فعال ہے-
● لوکل/ریموٹ سگنل روشن ہو	: ٹرمینل اسٹیٹ اپ کنٹرول فعال ہے-
◒ لوکل/ریموٹ سگنل چمک رہا ہو	: کمیونیکیشن شارٹ اپ کنٹرول فعال ہے-

◇ لوکل/ریموٹ کی بورڈ آپریشن، ٹرمینل آپریشن، اورریموٹ آپریشن (کمیونیکیشن کنٹرول) کوظاہر کرتا ہے-

◇ FWD (ایف ڈبلیوڈی) اورREV (آرای وی) : آگے اورپیچھے موومنٹ انڈیکیٹرلیمپس- اگرلیمپ روشن ہوتواس کا مطلب ہے کہ فریکوئنسی کنورٹرفعال حالت میں ہے-

◇ ٹیوننگ/فالٹ اگرفریکوئنسی کنورٹرمیں کوئی خرابی ہوتولیمپ روشن ہوجاتا ہے-
اگرلیمپ چمک رہا ہوتواس کا مطلب ہے کہ موٹرایڈجسٹمنٹ یا ٹیوننگ کا عمل جاری ہے-

2) یونٹ انڈیکیٹرلیمپ

فریکوئنسی یونٹ	Hz
کرنٹ یونٹ	A
وولٹیج یونٹ	V
اسپیڈ یونٹ	RPM(Hz+A)
فیصدی یونٹ	%(A+V)

3) ڈیجیٹل ڈسپلےایریا

5 ہندسوں والا ایل ای ڈی مرکزی ڈسپلے جودرج ذیل معلومات دکھا سکتا ہے :

- فریکوئنسی، وولٹیج، کرنٹ، رفتار، اور دیگر مانیٹرنگ ڈیٹا-
- جب خرابی ہوتوفالٹ کوڈ ظاہر کرتا ہے
- کی پیڈ انٹرفیس کے ذریعے ایڈجسٹمنٹ اورپروگرامنگ کی سہولت فراہم کرتا ہے-
- ان پٹ گروپ مینومیں داخل ہو کرترتیب میں مزید ترامیم کی جا سکتی ہیں-

4）keyboard button description table

keys	key name	key function
PRG	programming key	Level I menu enter into or withdraw
ENTER	Confirm key	Level to level enter into menu tableau, confirm setting parameters
▲	progressively increase key	Data or function code progressively increase
▼	progressively reduce key	Data or function code progressively reduce
▶	Shift key	Able to circling select the display parameters under the stop machine indicate interface and running display interface; able to select the modify bit of parameter when modifying parameters
RUN	Running key	Used in running operation under keyboard operating method
STOP/RES	Stop/reset	press this key able to used in stop running operation at running status; able to be used in reset operation at failure alarm status, thecharacteristics of this key restrained by function code p7-02.
MF.K	Multiply functions select key	process function shift selection according to p7-01

Table 3-1 keyboard function table

4) ڈیجیٹل ڈسپلے ایریا

کلید	نام	کلید کا فعل
PRG	پروگرامنگ کلید	لیول 1 مینو میں داخل ہونے یا باہر نکلنے کے لیے
ENTER	تصدیقی کلید	لیول 2 مینو میں داخل ہونے، جدول دیکھنے اور سیٹنگز کی تصدیق کرنے کے لیے
▲	تدریجاً اضافہ	ڈیٹا یا فنکشن کوڈ کو بتدریج بڑھانے کے لیے
▼	تدریجاً کمی	ڈیٹا یا فنکشن کوڈ کو بتدریج کم کرنے کے لیے
▶	شفٹ کلید	روکنے کی انٹرفیس میں پیرامیٹر کو گھمانے کے قابل بناتی ہے، چلنے کی انٹرفیس میں براہ راست انتخاب ممکن بناتی ہے، اور ترمیم کے وقت دائیں طرف کی منتقلی کے قابل بناتی ہے
RUN	چلانے کی کلید	کی بورڈ آپریٹنگ میں چلانے کے دوران استعمال ہوتی ہے
STOP/RES	روکنے/ری سیٹ کرنے کی کلید	یہ کلید چلنے کی حالت میں اسٹاپ اور الارم کی حالت میں ری سیٹ کے لیے استعمال ہوتی ہے، اور اس کی خصوصیات فنکشن کوڈ p7-02 سے متعین ہوتی ہیں-
MF.K	ملٹی فنکشن منتخب کلید	فنکشن شفٹ کے انتخاب کے لیے، فنکشن کوڈ p7-01 کے مطابق عمل کرتی ہے

جدول 3-1 کی بورڈ فنکشن جدول

Chapter 4 Function parameters table

4.1 Basic function parameters simple table

"☆" : means the setting value of this parameter in frequency converter be at stop machine and running status, all can be modiied;

"★" : means the setting value of this parameter in frequency converter be at running status, can,t be modified;

"●" : means the value of this parameter is actual test record value, can,t be modified;

FO group-basic running parameters

Function code	Name	setting range	Leave factory value	property	EDC address
P0-00	G/P model	1: G 2: P	1	★	61440
P0-01	order source select	0:no speed sensor vector control 2:V/F control	2	★	61441
P0-02	order source selec	0:panel order passageway(LED extincted) 1:Terminal order passageway (LED lighting) 2:communication order Passageway (LED lashing)	0	☆	61442
P0-03	Main frequency source X selection	0: Digital setting (preset frequency P0-08, UP/DOWN can be modified, but it will not be remembered in case of power failure 1: Digital setting (preset frequency P0-08, UP/DOWN can be modified, power failure memory) 2: AI1 3: AI2 4: AI3 keyboard potentiometer 5: HDI pulse setting (X5) 6: Multi segment instruction 7: Simple PLC 8: PID 9: Communication given Note 1: When using the encoder keyboard, AI3 will fail throughout the entire process and automatically switch to 1 (numerical setting)	4	★	61443
P0-04	Assist frequency source Y selection	same to P0-03 (Main frequency source X selection)	0	★	61444

باب 4:فنکشن پیرامیٹرز ٹیبل

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

"☆" : اس پیرامیٹر کی سیٹنگ ویلیو کو فریکوئنسی کنورٹر میں اسٹیپ مشین اور چلنے کی حالت میں بدلا جا سکتا ہے-

"★" : اس پیرامیٹر کی سیٹنگ ویلیو کو فریکوئنسی کنورٹر میں چلنے کی حالت میں بدلا نہیں جا سکتا-

"●" : اس پیرامیٹر کی ویلیو اصل ٹیسٹ ریکارڈ ویلیو ہے، جسے بدلا نہیں جا سکتا-

FO گروپ - بنیادی رننگ پیرامیٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P0-00	جی/ پی ماڈل	G :1 P :2	1	★	61440
P0-01	آرڈر سورس منتخب کریں	0: بغیر اسپیڈ سینسر ویکٹر کنٹرول V/F:2 کنٹرول	2	★	61441
P0-02	آرڈر سورس سلیکشن	0: پینل آرڈر پاس وے (ایل ای ڈی بند) 1: ٹرمینل آرڈر پاس وے (ایل ای ڈی روشن) 2: کمیونیکیشن آرڈر پاس وے (چمکدار)	0	☆	61442
P0-03	مین فریکوئنسی سورس X کا انتخاب	0: ڈیجیٹل سیٹنگ (پریسیٹ فریکوئنسی PO-08 اوپر/نیچے ایڈجسٹ کیا جا سکتا ہے، لیکن بجلی بند ہونے پر غیر محفوظ) 1: ڈیجیٹل سیٹنگ (پریسیٹ فریکوئنسی PO-08 اوپر/نیچے ایڈجسٹ کیا جا سکتا ہے، لیکن بجلی بند ہونے پر محفوظ) AI1:2 AI2:3 AI3:4 کی بورڈ پوٹینشیومیٹر HDI:5 پلس سیٹنگ (X5) 6:ملٹی-سگمنٹ انسٹرکشن 7:سادہ پی ایل سی PID:8 9:کمیونیکیشن فعال نوٹ 1: جب انکوڈر کی بورڈ استعمال کیا جائے گا، تو AI3 پورے عمل کے دوران غیر فعال ہو جائے گا اور خود بخود 1 (عددی سیٹنگ) پر منتقل ہو جائے گا-	4	★	61443
P0-04	مددگار فریکوئنسی سورس Y کا انتخاب	PO-03 جیسا ہی (سلیکشن X مین فریکوئنسی سورس)	0	★	61444

4.1 Basic function parameters simple table

P0 group - basic parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P0-05	Overlay frequency source Y Scope selection	0: Relative to maximum frequency 1: Relative to frequency source X	0	☆	61445
P0-06	Range of frequency source Y during superposition	0%～150%	100%	☆	61446
P0-07	Selection of frequency source superposition method	Units: Frequency source selection 0: Main frequency source X 1: Main and auxiliary operation (operation mode is determined by the tens digit 2: Switch between main frequency source X and auxiliary frequency source Y 3: Switch between main frequency source X and main and auxiliary operation result 4: Switch between auxiliary frequency source Y and main and auxiliary operation result Tens: Main and auxiliary operation relationship of frequency source 0: Main + auxiliary 1: Main - auxiliary 2: Maximum value of the two 3: Minimum value of the two 4: Main x auxiliary 5: Main ÷ auxiliary Note: When using main ÷ auxiliary, please make sure that the main is adjusted to the minimum value first and the auxiliary is adjusted to the maximum value	00	☆	61447
P0-08	Preset frequency	0.00Hz～maximum frequency (P0-10)	50.00Hz	☆	61448
P0-09	Operation direction	0: same direction 1: opposite direction	0	☆	61449
P0-10	Maximum frequency	50.00Hz～320.00Hz（P0-22=2） 50.0Hz～3200.0Hz（P0-22=1）	50.00Hz	★	61450
P0-11	Upper frequency source	0: P0-12 setting 1: AI1 2: AI2 3: AI3 external keyboard potentiometer 4: HDI pulse setting 5: Communication setting	0	★	61451
P0-12	Upper frequency limit	Lower frequency limit P0-14 ~ Maximum frequency P0-10	50.00Hz	☆	61452
P0-13	Upper frequency limit offset	0.00Hz ~ Maximum frequency P0-10	0.00Hz	☆	61453
P0-14	Lower frequency limit	0.00Hz ~ Upper frequency limit P0-12	0.00Hz	☆	61454
P0-15	Carrier frequency	0.5kHz ~ 16.0kHz	Model confirmation	☆	61455
P0-16	Carrier frequency adjustment with temperature	0: No 1: Yes	0	☆	61456

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

PO گروپ - بنیادی رننگ پیرامیٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P0-05	اوورلے فریکوئنسی سورس Y کے دائرہ کار کا انتخاب	0: زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی کے مطابق 1: فریکوئنسی سورس X کے مطابق	0	☆	61445
P0-06	سپرامپوزیشن کے دوران فریکوئنسی سورس Y کی حد	150% ~ 0%	100%	☆	61446
P0-07	فریکوئنسی سورس سپرامپوزیشن کا طریقہ منتخب کرنا	**اکائی: فریکوئنسی سورس کا انتخاب** 0: مین فریکوئنسی سورس X 1: مین اور معاون آپریشن (دَہائی ہندسہ متعین کرے) 2: مین سورس X اور معاون سورس Y کے ما بین تبادلہ 3: مین و معاون سورسز آپریشن نتیجے کے ما بین تبادلہ 4: معاون اور مین و معاون آپریشن نتیجے کے درمیان تبادلہ **دَہائی ہندسہ: مین و معاون فریکوئنسی کا تعلق** 0: مین + معاون 1: مین - معاون 2: دونوں میں زیادہ سے زیادہ قدر 3: دونوں میں کم ازکم قدر 4: مین × معاون 5: مین ÷ معاون **نوٹ:** جب "مین ÷ معاون" استعمال کریں تو پہلے مین کو کم ازکم قدر پر اور معاون کو زیادہ سے زیادہ قدر پر ایڈجسٹ کریں-	00	☆	61447
P0-08	پری سیٹ فریکوئنسی	0.00Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی (P0-10)	50.00Hz	☆	61448
P0-09	آپریشن کی سمت	0: ایک ہی سمت 1: الٹی سمت	0	☆	61449
P0-10	زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	50.00Hz ~ 320.00Hz (P0-22=2) 50.0Hz ~ 3200.0Hz (P0-22=1)	50.00Hz	★	61450
P0-11	اوپری فریکوئنسی سورس	0: PO-12 سیٹنگ 1: AI 1 2: AI 2 3: AI 3 ایکسٹرنل کی بورڈ پوٹینشیومیٹر 4: HDI پلس سیٹنگ 5: کمیونیکیشن سیٹنگ	0	★	61451
P0-12	اوپری فریکوئنسی حد	کم ازکم فریکوئنسی حد P0-14 ~ زیادہ سے زیادہ P0-10	50.00Hz	☆	61452
P0-13	اوپری فریکوئنسی حد آفسیٹ	0.00Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی P0-10	0.00Hz	☆	61453
P0-14	کم ازکم فریکوئنسی حد	0.00Hz ~ اوپری فریکوئنسی حد P0-12	0.00Hz	☆	61454
P0-15	کیریئر فریکوئنسی	0.5kHz ~ 16.0kHz	ماڈل کی تصدیق	☆	61455
P0-16	درجہ حرارت پرمبنی ایڈجسٹمنٹ	0: نہیں 1: ہاں	0	☆	61456

4.1 Basic function parameters simple table

P0 group - basic parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P0-17	Acceleration time 1	0s～65000s (P0-19=0) 0.0s～6500.0s (P0-19=1) 0.00s～650.00s (P0-19=2)	Model confirmation	☆	61457
P0-18	Deceleration time 1				61458
P0-19	Acceleration and deceleration time unit	0: 1 second 1: 0.1 second 2: 0.01 second	1	★	61459
P0-21	Auxiliary frequency source when superimposed Offset frequency	0.00Hz～Maximum frequency P0-10	0.00Hz	☆	61461
P0-22	Frequency command resolution	1: 0.1Hz 2: 0.01Hz Note: Changing to 1 can achieve high frequency output	2	★	61462
P0-23	Digital setting frequency shutdown memory	0: Do not remember 1: Remember	1	☆	61463
P0-24	Reserve	-	0	★	61464
P0-25	Acceleration/deceleration time reference frequency	0: Maximum frequency (P0-10) 1: Set frequency	0	★	61465
P0-26	Frequency command during operation	0: Operating frequency 1: Setting frequency	0	★	61466
P0-27	Upper frequency source	Units: Operation panel command binding frequency source selection 0: No binding 1: Digital setting frequency 2: AI1 3: AI2 4: AI3 external keyboard potentiometer 5: HDI pulse setting (X5) 6: Multi-speed 7: Simple PLC 8: PID 9: Communication setting Tens: Terminal command binding frequency source selection Hundreds: Communication command binding frequency source selection Thousands: Automatic operation binding frequency source selection	0000	☆	61467

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

PO گروپ - بنیادی رننگ پیرامیٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P0-17	ایکسلریشن ٹائم 1	0s～65000s (P0-19=0) 0.0s～6500.0s (P0-19=1) 0.00s～650.00s (P0-19=2)	ماڈل کی تصدیق	☆	61457
P0-18	ڈیسلریشن ٹائم 1				61458
P0-19	ایکسلریشن ٹائم 2	0: 1 سیکنڈ 1: 0.1 سیکنڈ 2: 0.01 سیکنڈ	1	★	61459
P0-20	ڈیسلریشن ٹائم 2				61460
P0-21	اضافی فریکوئنسی ماخذ جب اوورلیپ ہو	حد: 0.00Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی(P0-10)	0.00Hz	☆	61461
P0-22	فریکوئنسی کمانڈ ریزولوشن	اختیارات 1: 0.1Hz 2: 0.01Hz نوٹ: 1 پرسیٹ کرنے سے اعلیٰ فریکوئنسی آؤٹ پٹ حاصل ہوتی ہے-	2	★	61462
P0-23	ڈیجیٹل سیٹنگ فریکوئنسی شٹ ڈاؤن میموری	0: یاد نہ رکھیں 1: یاد رکھیں	1	☆	61463
P0-24	محفوظ شدہ	—	0	★	61464
P0-25	ایکسلریشن/ڈیسلریشن وقت کا حوالہ فریکوئنسی	0: زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی (P0-10) 1: مقرر کردہ فریکوئنسی	0	★	61465
P0-26	آپریشن کے دوران فریکوئنسی کمانڈ	0: آپریٹنگ فریکوئنسی 1: سیٹنگ فریکوئنسی	0	★	61466
P0-27	بالائی فریکوئنسی ماخذ	یونٹس: آپریشن پینل کمانڈ بائنڈنگ فریکوئنسی ماخذ کا انتخاب 0: کوئی بائنڈنگ نہیں 1: ڈیجیٹل سیٹنگ فریکوئنسی 2: AI1 3: AI2 4: AI3 (بیرونی کی بورڈ پوٹینشیومیٹر) 5: HDI پلس سیٹنگ (X5) 6: ملٹی اسپیڈ 7: سادہ PLC 8: PID 9: کمیونیکیشن سیٹنگ اضافی اختیارات : ● دہائی (Tens): ٹرمینل کمانڈ بائنڈنگ فریکوئنسی ماخذ کا انتخاب ● سینکڑوں (Hundreds): کمیونیکیشن کمانڈ بائنڈنگ فریکوئنسی ماخذ کا انتخاب ● ہزاروں (Thousands): خودکار آپریشن بائنڈنگ فریکوئنسی ماخذ کا انتخاب	0000	☆	61467

4.1 Basic function parameters simple table

FO group-basic running parameters

Function code	Name	setting range	Leave factory value	property	EDC address
P0-29	Apply macro	Setting range: 0-65535 10000: Function code restore factory settings macro 1: Variable frequency single pump constant pressure water supply macro 2: One to Three Constant Pressure Water Supply Macro (1 Transformer, 2 Workers) 3: One to five constant pressure water supply macro (1 transformer and 4 workers) 7: Fire inspection water supply macro 11: CNC machine tool 100Hz macro 1 12: CNC machine tool 100Hz macro 2 17: Spindle carving 300Hz macro 1 (straight line multi segment) 18: Spindle carving 300Hz macro 2 (multi-point multi segment) 19: Spindle carving 300Hz macro 3 (17+sleep mode) 20: Spindle carving 300Hz macro 4 (18+sleep mode) 21: Spindle carving 400Hz macro 1 (straight line multi segment) 22: Spindle carving 400Hz macro 2 (multi-point multi segment) 23: Spindle carving 400Hz macro 3 (21+sleep) 24: Spindle carving 400Hz macro 4 (22+sleep) 30: Spindle carving 600Hz macro 4 (multi-point+sleep) Note 1: Before selecting the macro number, execute P0-29 to restore the factory value, and then select the macro number. Note 2: For details on one to multiple water supply, please refer to parameter group b0	0	☆	61469

F1 group-motor parameters

Function code	Name	setting range	Leave factory value	property	EDC address
P1-00	order source select	0:common asynchronous motor 1:frequency converter asynchronous motor 2: permanent magent synchronous motor (Model confirm ation)	0	★	61696
P1-01	Motor rated powe	0.1 ~ 1000KW	Model confirmation	★	61697
P1-02	Motor rated voltage	1V ~ 380V	Model confirmation	★	61698
P1-03	Motor rated current	0.01A ~ 100.00A	Model confirmation	★	61699
P1-04	Motor rated frequency	0.01Hz ~ The max frequency	Model confirmation	★	61700
P1-05	Motor rated speed	1 ~ 65535rpm	Model confirmation	★	61701
P1-10	Asynchronous motor unload current	0.01 ~ P1-03	Tune parameters	★	61706

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

PO گروپ - بنیادی رننگ پیرامیٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P0-29	میکرو لاگو کریں	سیٹنگ رینج : 0~65535 10000: فَنکشن کوڈ بحال کرنے والا فیکٹری سیٹنگ میکرو 1. متغیر فریکوئنسی سنگل پمپ مستقل دباؤ پانی فراہمی میکرو 2. ایک سے تین مستقل دباؤ پانی کی فراہمی میکرو (1 ٹرانسفارمر، 2 آپریٹرز) 3. CNC مشین ٹول 400Hz میکرو (سیدھی لائن، 5~7 محور) 4. فریم انسپکشن واٹر سپلائی میکرو 5. CNC مشین ٹول 100Hz میکرو (پلس ٹرین ملٹی-سگمنٹ سیٹنگ) 6. CNC مشین ٹول 100Hz میکرو 2 (ملٹی پوائنٹ) 7. اسپنڈل کندہ کاری 300Hz میکرو 1 (سیدھی لائن ٹائم سلیپ موڈ) 8. اسپنڈل کندہ کاری 300Hz میکرو 2 (ملٹی پوائنٹ ملٹی-سگمنٹ) 9. اسپنڈل کندہ کاری 300Hz میکرو 3 (سلیپ موڈ17#) 10.اسپنڈل کندہ کاری 300Hz میکرو 4 (سلیپ موڈ19#) 11.اسپنڈل کندہ کاری 300Hz میکرو 5 (سیدھی لائن ٹائم سلیپ) 12.اسپنڈل کندہ کاری 400Hz میکرو 1 (ملٹی پوائنٹ) 13.اسپنڈل کندہ کاری 400Hz میکرو 2 (سلیپ موڈ 21#) 14.اسپنڈل کندہ کاری 400Hz میکرو 3 (ملٹی پوائنٹ سلیپ) 15.اسپنڈل کندہ کاری 400Hz میکرو 4 (ملٹی پوائنٹ سلیپ) نوٹ 1: میکرو نمبر سیٹ کرنے سے پہلے ,P0-29 پر عمل کریں تاکہ پانی کی فراہمی کے متعدد نظام کی پیرامیٹر سیٹنگز لوڈ ہو جائیں- نوٹ2 : مزید تفصیلات کے لیے ملٹی واٹر سپلائی کے پیرامیٹر گروپ کا حوالہ دیں-	0	☆	61469

F1 گروپ - موٹر پیرامیٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P1-00	آرڈر سورس منتخب کریں	0: عام غیر متزامن موٹر 1: فریکوئنسی کنورٹر غیر متزامن موٹر 2: مستقل میگنٹ ہم وقت ساز موٹر (ماڈل کی تصدیق)	0	★	61696
P1-01	موٹر کی مقررہ طاقت	1000KW ~ 0.1	ماڈل کی تصدیق	★	61697
P1-02	موٹر کی مقررہ وولٹیج	1V ~ 380V	ماڈل کی تصدیق	★	61698
P1-03	موٹر کی مقررہ کرنٹ	0.01A ~ 100.00A	ماڈل کی تصدیق	★	61699
P1-04	موٹر کی مقررہ فریکوئنسی	0.01Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	ماڈل کی تصدیق	★	61700
P1-05	موٹر کی مقررہ رفتار	65535 rpm ~ 1	ماڈل کی تصدیق	★	61701
P1-10	غیر متزامن موٹر بغیر لوڈ کرنٹ	P1-03 ~ 0.01	ٹیون پیرامیٹرز	★	61706

4.1 Basic function parameters simple table

P1 Group Motor Parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P1-16	Synchronous machine stator resistance	0.001~65.535Ω(≤55KW) 0.0001~6.5535Ω(>55KW)	Tuning parameters	★	61712
P1-17	Synchronous machine D-axis inductance	0.01~655.35mH(≤55KW) 0.001~65.535 mH (>55KW)	Tuning parameters	★	61713
P1-18	Synchronous machine Q-axis inductance	0.01~655.35mH(≤55KW) 0.001~65.535 mH (>55KW)	Tuning parameters	★	61714
P1-20	Synchronous machine back electromotive force	0.0~6553.5V	Tuning parameters	★	61716
P1-37	Tuning selection	0: No operation 1: Asynchronous motor static tuning 2: Asynchronous motor complete tuning 3: Static tuning 2 11: Synchronous motor on-load tuning 12: Synchronous motor no-load tuning	0	★	61733

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P1 گروپ - موٹر پیرامیٹرز

ای ڈی سی ایڈریس	خصوصیت	مقررہ فیکٹری ویلیو	حدِ ترتیب	نام	فنکشن کوڈ
61712	★		0.001~65.535Ω(≤55KW) 0.0001~6.5535Ω(>55KW)	ہم وقت ساز مشین اسٹیٹر ریزسٹینس	P1-16
61713	★		0.01~655.35mH(≤55KW) 0.001~65.535 mH (>55KW)	ہم وقت ساز مشین D-محور انڈکٹینس	P1-17
61714	★		0.01~655.35mH(≤55KW) 0.001~65.535 mH (>55KW)	ہم وقت ساز مشین Q - محور انڈکٹینس	P1-18
61716	★		0.0~6553.5V	ہم وقت ساز مشین بریک الگ کرنے والی قوت	P1-20
61733	★	0	0: کوئی آپریشن نہیں 1: غیر متزامن موٹر جامد ٹیوننگ 2: غیر متزامن موٹر مکمل ٹیوننگ 3: اسٹیٹک ٹیوننگ 11: ہم وقت ساز موٹر آرتھوگونل ٹیوننگ 12: ہم وقت ساز موٹر بغیر لوڈ ٹیوننگ	ٹیوننگ کا انتخاب	P1-37

4.1 Basic function parameters simple table

P2 group-vector parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P2-00	Speed loop proportional gain 1	1~100	30	☆	61952
P2-01	Speed loop integral time 1	0.01~10.00s	0.50s	☆	61953
P2-02	Switching frequency 1	0.00~P2-05	5.00Hz	☆	61954
P2-03	Speed loop proportional gain 2	1～100	20	☆	61955
P2-04	Speed loop integral time 2	0.01s～10.00s	1.00s	☆	61956
P2-05	Switching frequency 2	P2-02～Maximum frequency	10.00Hz	☆	61957
P2-06	Vector control slip gain	50～200%	150%	☆	61958
P2-07	Speed loop filter time constant	0.000～0.100s	0.050s	☆	61959
P2-08	Vector control overexcitation gain	0～200	64	☆	61960
P2-09	Torque upper limit source in speed control mode	0: Function code P2-10 setting 1: AI1 2: AI2 3: Keyboard potentiometer 4: PULSE setting 5: Communication setting 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2) The full scale of options 1-7 corresponds to P2-10	0	☆	61961
P2-10	In speed control mode, the torque upper limit is digitally set	0.0%～200.0%	150.0%	☆	61962
P2-13	Excitation regulation proportional gain	0～60000	2000	☆	61965
P2-14	Excitation regulation integral gain	0～60000	1300	☆	61966
P2-15	Torque regulation proportional gain	0～60000	2000	☆	61967
P2-16	Torque regulation integral gain	0～60000	1300	☆	61968

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P2 گروپ -ویکٹر پیرامیٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P2-00	اسپیڈ لوپ پروپورشنل گین 1	100~1	30	☆	61952
P2-01	اسپیڈ لوپ انٹیگرل وقت 1	10.00s ~ 0.01	0.50s	☆	61953
P2-02	سوئچنگ فریکوئنسی 1	P2-05 ~ 0.00	5.00Hz	☆	61954
P2-03	اسپیڈ لوپ پروپورشنل گین 2	100～1	20	☆	61955
P2-04	اسپیڈ لوپ انٹیگرل وقت 2	10.00s～0.01s	1.00s	☆	61956
P2-05	سوئچنگ فریکوئنسی 2	P2-02 ～ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	10.00Hz	☆	61957
P2-06	ویکٹر کنٹرول سلپ گین	200% ～ 50	150%	☆	61958
P2-07	اسپیڈ لوپ فلٹر ٹائم کانسٹنٹ	0.100s ～ 0.000	0.050s	☆	61959
P2-08	ویکٹر کنٹرول اوور ایکسائٹیشن گین	200～0	64	☆	61960
P2-09	اسپیڈ کنٹرول موڈ میں ٹارک اپر لمٹ سورس	0: فنکشن کوڈ P2-10 سیٹنگ 1: AI1 2: AI2 3: کی بورڈ پوٹینشیو میٹر 4: پلس سیٹنگ 5: کمیونیکیشن سیٹنگ 6: مکس (AI1، AI2) 7: زیادہ سے زیادہ (AI1، AI2) (آپشن 1-7 کی مکمل اسکیل P2-10 سے مطابقت رکھتی ہے)	0	☆	61961
P2-10	اسپیڈ کنٹرول موڈ میں ٹارک کی حد ڈیجیٹلی سیٹ کی جاتی ہے	200.0% ～ 0.0%	150.0%	☆	61962
P2-13	ایکسائٹیشن ریگولیشن پروپورشنل گین	60000～0	2000	☆	61965
P2-14	ایکسائٹیشن ریگولیشن انٹیگرل گین	60000～0	1300	☆	61966
P2-15	ٹارک ریگولیشن پروپورشنل گین	60000～0	2000	☆	61967
P2-16	ٹارک ریگولیشن انٹیگرل گین	60000～0	1300	☆	61968

4.1 Basic function parameters simple table

P2 group-vector parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P2-17	Integral attribute of speed loop	Individual position: Integral separation 0: Invalid 1: Valid	0	☆	61969
P2-18	Synchronous machine weak magnetic mode	0～2	1	★	61970
P2-19	Weak magnetic coefficient of synchronous machine	1～50	5	☆	61971
P2-20	Maximum weak magnetic current of synchronous machine	0～300	50	☆	61972
P2-21	Synchronous machine weak magnetic automatic tuning coefficient	10～500	100	☆	61973
P2-22	Synchronous machine weak magnetic integration multiple	0～1	0	★	61974
P2-23	Synchronous machine weak magnetic depth	1～50%	5%	☆	61975
P2-24	Synchronous machine initial position detection current	50～180%	80%	☆	61976
P2-25	Synchronous machine initial position detection	0～2	0	☆	61977
P2-27	Maximum output adjustment coefficient of synchronous machine	50～500	100	☆	61979
P2-28	Synchronous machine voltage frequency limiting enable	0～1	0	☆	61980
P2-33	Synchronous SVC speed filtering level	10～1000	Model determination	☆	61985
P2-34	Synchronous SVC speed estimation proportional gain	5～200	40	☆	61986
P2-35	Synchronous SVC speed estimation integral gain	5～200	30	☆	61987
P2-36	Synchronous machine SVC initial excitation current limit	0～80%	30%	☆	61988
P2-37	Synchronous SVC Minimum Carrier Frequency	0.8～P0-15	1.5	☆	61989
P2-41	Low frequency braking current	0～80%	50%	☆	61993

P3 group-v/F control parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P3-00	VF curve setting	0: Straight line V/F 1: Multi point V/F 2: Square V/F 3: 1.2 Power V/F 4: 1.4 Power V/F 6: 1.6 Power V/F 8: 1.8 power V/F 9: Reserved 10: VF completely separated 11: VF semi separation	0	★	62208

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P2 گروپ - ویکٹر پیرامیٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P2-17	اسپیڈ لوپ کی انٹیگرل خصوصیت	انفرادی پوزیشن: انٹیگرل علیحدگی 0: غیر مؤثر 1: مؤثر	0	☆	61969
P2-18	سنکرونس مشین ویک میگنیٹک موڈ	0～2	1	★	61970
P2-19	سنکرونس مشین ویک میگنیٹک کوایفیشنٹ	1～50	5	☆	61971
P2-20	زیادہ سے زیادہ ویک میگنیٹک کرنٹ	0～300	50	☆	61972
P2-21	ویک میگنیٹک خودکار ٹیوننگ کوایفیشنٹ	10 ～ 500	100	☆	61973
P2-22	ویک میگنیٹک انٹیگریشن ملٹی پل	0～1	0	★	61974
P2-23	سنکرونس مشین ویک میگنیٹک گہرائی	1 ～ 50%	5%	☆	61975
P2-24	سنکرونس مشین ابتدائی پوزیشن کا پتہ لگانے والا کرنٹ	50 ～ 180%	80%	☆	61976
P2-25	سنکرونس مشین ابتدائی پوزیشن کا پتہ لگانا	0～2	0	☆	61977
P2-27	زیادہ سے زیادہ آؤٹ پٹ ایڈجسٹمنٹ کوایفیشنٹ	50～500	100	☆	61979
P2-28	سنکرونس مشین وولٹیج فریکوئنسی لمیٹ انیبل	0～1	0	☆	61980
P2-33	سنکرونس SVC	10～1000	ماڈل تعین	☆	61985
P2-34	سنکرونس SVC اسپیڈ اسٹی میشن پروپورشنل گین	5 ～ 200	40	☆	61986
P2-35	سنکرونس SVC اسپیڈ اسٹی میشن انٹیگرل گین	5 ～ 200	30	☆	61987
P2-36	سنکرونس SVC ابتدائی ایکسائٹیشن کرنٹ کی حد	0 ～ 80%	30%	☆	61988
P2-37	سنکرونس SVC کم از کم کیریئر فریکوئنسی	0.8 ～ P0-15	1.5	☆	61989
P2-41	کم فریکوئنسی بریکنگ کرنٹ	0 ～ 80%	50%	☆	61993

P3 گروپ - V/F کنٹرول پیرامیٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P3-00	VF خم کی ترتیب	0: سیدھی لائن V/F 1: ملٹی پوائنٹ V/F 2: اسکوائر V/F 3: 1.2 پاور V/F 4: 1.4 پاور V/F 6: 1.6 پاور V/F 8: 1.8 پاور V/F 9: محفوظ شدہ 10: V/F مکمل طور پر الگ 11: V/F نیم علیحدگی	0	★	62208

4.1 Basic function parameters simple table

P3 group-v/F control parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P3-01	Torque boost	0.0%: (Automatic torque boost) 0.1～30.0%0.1～30.0%	Model determination	☆	62209
P3-02	Torque increase cut-off frequency	0.00Hz～Maximum frequency	50.00Hz	★	62210
P3-03	Multi point VF frequency point 1	0.00Hz～P3-05	1.30Hz	★	62211
P3-04	Multi point VF voltage point 1	0.0%～100.0%	15.0%	★	62212
P3-05	Multi point VF frequency point 2	P3-03～P3-07	5.00Hz	★	62213
P3-06	Multi point VF voltage point 2	0.0%～100.0%	20.0%	★	62214
P3-07	Multi point VF frequency point 3	P3-05～Rated frequency of motor（P1-04）	70.00Hz	★	62215
P3-08	Multi point VF voltage point 3	0.0%～100.0%	100.0%	★	62216
P3-09	VF slip compensation gain	0.0%～200.0%	0.0%	☆	62217
P3-10	VF overexcitation gain	0～200	64	☆	62218
P3-11	VF oscillation suppression gain	0～100	Model determination	☆	62219
P3-34	AVR function selection	0: Turn off AVR 1: AVR Enable	0	☆	62242

P4 group-input terminal

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P4-00	X1 terminal function selection	0: No functionality 1: Forward running (FWD) 2: Reverse Run (REV) 3: Three line operation control 4: Forward turning jog (FJOG) 5: Reverse Jogging (RJOG) 6: Terminal UP 7: Terminal Down 8: Free Parking 9: Fault reset (RESET) 10: Pause operation 11: External fault normally open input 12: Multi segment instruction terminal 1 13: Multi segment instruction terminal 2 14: Multi segment instruction terminal 3 15: Multi segment instruction terminal 4	01	★	62464
P4-01	X2 terminal function selection		02	★	62465

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P3 گروپ - V/F کنٹرول پیرامیٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P3-01	ٹارک بوسٹ	0.0%: (خودکار ٹارک بوسٹ) 0.1% ~ 30.0%	ماڈل تعین	☆	62209
P3-02	ٹارک میں اضافے کی کٹ آف فریکوئنسی	0.00Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	50.00Hz	★	62210
P3-03	ملٹی پوائنٹ VF فریکوئنسی پوائنٹ 1	0.00Hz ~ P3-05	1.30Hz	★	62211
P3-04	ملٹی پوائنٹ VF وولٹیج پوائنٹ 1	0.0% ~ 100.0%	15 0%	★	62212
P3-05	ملٹی پوائنٹ VF فریکوئنسی پوائنٹ 2	P3-03 ~ P3-07	5.00Hz	★	62213
P3-06	ملٹی پوائنٹ VF وولٹیج پوائنٹ 2	0.0% ~ 100.0%	20.0%	★	62214
P3-07	ملٹی پوائنٹ VF فریکوئنسی پوائنٹ 3	P3-05 ~ موٹر کی ریٹیڈ فریکوئنسی (P1-04)	70.00Hz	★	62215
P3-08	ملٹی پوائنٹ VF وولٹیج پوائنٹ 3	0.0% ~ 100.0%	100 0%	★	62216
P3-09	VF سلپ کمپنسیشن گین	0% ~ 200.0%	0.0%	☆	62217
P3-10	VF اوور ایکسائیٹیشن گین	0 ~ 200	64	☆	62218
P3-11	VF اوسیلیشن سپریشن گین	0 ~ 100	ماڈل تعین	☆	62219
P3-34	AVR فنکشن سلیکشن	0: AVR کو بند کریں 1: AVR کو فعال کریں	0	☆	62242

P4 گروپ ان پٹ ٹرمینل

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P4-00	X1 ٹرمینل فنکشن کا انتخاب	0: کوئی فنکشن نہیں 1: فارورڈ رننگ (FWD) 2: ریورس رن (REV) 3: تھری لائن آپریشن کنٹرول 4: فارورڈ ٹرننگ جوگ (FJOG) 5: ریورس جوگنگ (RJOG) 6: ٹرمینل اپ 7: ٹرمینل ڈاؤن 8: فری پارکنگ 9: فالٹ ری سیٹ (RESET) 10: آپریشن کو روکنا (PAUSE) 11: ایکسٹرنل فالٹ نارملی اوپن ان پٹ 12: ملٹی سیگمنٹ انسٹرکشن ٹرمینل 1 13: ملٹی سیگمنٹ انسٹرکشن ٹرمینل 2 14: ملٹی سیگمنٹ انسٹرکشن ٹرمینل 3 15: ملٹی سیگمنٹ انسٹرکشن ٹرمینل 4	01	★	62464
P4-01	X2 ٹرمینل فنکشن کا انتخاب		02	★	62465

4.1 Basic function parameters simple table

P4 group-input terminal

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P4-02	X3 terminal function selection	16: Acceleration and deceleration time selection terminal 1 17: Acceleration and deceleration time selection terminal 2 18: Frequency source switching 19: UP/DOWN reset (terminal/key-board) 20: Run command to switch terminal 1 21: Acceleration and deceleration are prohibited 22: PID pause 23: PLC status reset 24: Swing frequency pause 25: Counter input 26: Counter reset 27: Length Count Input 28: Length reset 29: Torque control prohibited 30: HDMI pulse frequency input (X5) 31: Reserved 32: Immediate DC braking 33: External fault normally closed input 34: Frequency modification enable 35: PID action direction is reversed 36: External parking terminal 1 37: Run command to switch terminal 2 38: PID points suspended 39: Switching between frequency source X and preset frequency 40: Switching between frequency source Y and preset frequency 43: PID parameter switching 44: User defined fault 1 45: User defined fault 2 46: Switching between speed control and torque control	04	★	62266
P4-03	X4 terminal function selection		09	★	62267

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P4 گروپ ان پٹ ٹرمینل

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P4-02	X3 ٹرمینل فنکشن کا انتخاب	16: ایکسیلیریشن اور ڈی ایکسیلیریشن ٹائم سلیکشن ٹرمینل 1 17: ایکسیلیریشن اور ڈی ایکسیلیریشن ٹائم سلیکشن ٹرمینل 2 18: فریکوئنسی سورس سوئچنگ 19: اوپر/ نیچے ری سیٹ (ٹرمینل/کی بورڈ) 20: رن کمانڈ ٹو سوئچ ٹرمینل 1 21: ایکسیلیریشن اور ڈی ایکسیلیریشن ممنوع ہیں 22: PID توقف 23: PLC اسٹیٹس ری سیٹ 24: سوئنگ فریکوئنسی توقف 25: کاؤنٹر ان پٹ 26: کاؤنٹر ری سیٹ 27: لمبائی کاؤنٹ ان پٹ 28: لمبائی ری سیٹ 29: ٹارک کنٹرول ممنوع 30: HDMI پلس فریکوئنسی ان پٹ (X5) 31: محفوظ شدہ 32: فوری DC بریکنگ 33: ایکسٹرنل فالٹ نارملی کلوزڈ ان پٹ 34: فریکوئنسی ماڈیفکیشن فعال کریں 35: PID ایکشن ڈائریکشن ریورسڈ 36: ایکسٹرنل پارکنگ ٹرمینل 1 37: رن کمانڈ ٹو سوئچ ٹرمینل 2 38: PID پوائنٹس معطل 39: فریکوئنسی سورس X اور پری سیٹ فریکوئنسی کے درمیان سوئچنگ 40: فریکوئنسی سورس Y اور پری سیٹ فریکوئنسی کے درمیان سوئچنگ 43: PID پیرامیٹر سوئچنگ 44: یوزر ڈیفائنڈ فالٹ 1 45: یوزر ڈیفائنڈ فالٹ 2 46: اسپیڈ کنٹرول اور ٹارک کنٹرول کے درمیان سوئچنگ	04	★	62266
P4-03	X4 ٹرمینل فنکشن کا انتخاب		09	★	62267

4.1 Basic function parameters simple table

P4 group-input terminal

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P4-04	X5 (HDI) terminal function selection	47: Emergency stop 48: External parking terminal 2 49: Deceleration DC braking 50: This run time is reset to zero 51: Switching between two-wire and three wire modes 52: Do not reverse 53: Single terminal UP/DOWN enable, frequency source switching (same function 18) 54: Terminal activation UP not activated to DOWN	12	★	62268
P4-10	X terminal filtering time	0.000s～1.000s	0.010s	☆	62474
P4-11	Terminal command method	Position: Two line and three line options 0: Two line type 1 1: Two line type 2 2: Three line type 1 3: Three line type 2 Ten digit: Multi speed terminal start enable 0: Invalid 1: Enable	00	★	62475
P4-12	Terminal UP/DOWN change rate	0.001Hz/s～65.535Hz/s	1.00Hz/s	☆	62476
P4-13	AI curve 1 minimum input	0.00V～P4-15	0.00V	☆	62477
P4-14	AI curve 1 minimum input corresponding setting	-100.0%～+100.0%	0.0%	☆	62478
P4-15	AI curve 1 maximum input	P4-13～+10.00V	10.00V	☆	62479
P4-16	AI curve 1 maximum input corresponding setting	-100.0%～+100.0%	100.0%	☆	62480
P4-17	AI1 filtering time	0.00s～10.00s	0.10s	☆	62481
P4-18	AI curve 2 minimum input	0.00V～P4-20	0.00V	☆	62482
P4-19	AI curve 2 minimum input corresponding setting	-100.0%～+100.0%	0.0%	☆	62483
P4-20	AI curve 2 maximum input	P4-18～+10.00V	10.00V	☆	62484

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P4 گروپ ان پٹ ٹرمینل

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P4-04	X5 (HDI) ٹرمینل فنکشن کا انتخاب	47: ایمرجنسی اسٹاپ 48: ایکسٹرنل پارکنگ ٹرمینل 2 49: ڈی ایکسیلیریشن DC بریکنگ 50: اس رن ٹائم کو صفر پر ری سیٹ کریں 51: دو-وائر اور تین-وائر موڈ کے درمیان سوئچنگ 52: ریورس نہ کریں 53: سنگل ٹرمینل UP/DOWN، فعال کریں فریکوئنسی سورس سوئچنگ (یہی فنکشن 18) 54: ٹرمینل ایکٹیویشن UP کو DOWN میں تبدیل نہ کریں	12	★	62268
P4-10	X ٹرمینل فلٹرنگ ٹائم	0.000s ~ 1.000s	0.010s	☆	62474
P4-11	ٹرمینل کمانڈ میتھڈ	پوزیشن: دو-لائن اور تین-لائن آپشنز 0: دو لائن ٹائپ 1 1: دو لائن ٹائپ 2 2: تین لائن ٹائپ 1 3: تین لائن ٹائپ 2 10 ہندسوں والا: ملٹی-اسپیڈ ٹرمینل فعال کریں 0: غیر فعال 1: فعال	00	★	62475
P4-12	ٹرمینل UP/Down چینج ریٹ	65.535Hz/s ～ 0.001Hz/s	1.00Hz/s	☆	62476
P4-13	کم از کم ان پٹ	P4-15 ～ 0.00V	0.00V	☆	62477
P4-14	کم از کم ان پٹ سیٹنگ	+100.0% ～ -100.0%	0 0%	☆	62478
P4-15	زیادہ سے زیادہ ان پٹ	+10.00V ～ P4-13	10.00V	☆	62479
P4-16	زیادہ سے زیادہ ان پٹ سیٹنگ	+100.0% ～ -100.0%	100.0%	☆	62480
P4-17	AI1 فلٹرنگ ٹائم	10.00s ～ 0.00s	0 10s	☆	62481
P4-18	کم از کم ان پٹ	0.00V ～ P4-20	0 00V	☆	62482
P4-19	کم از کم ان پٹ سیٹنگ	+100.0% ～ -100.0%	0.0%	☆	62483
P4-20	زیادہ سے زیادہ ان پٹ	+10.00V ～ P4-18	10.00V	☆	62484

4.1 Basic function parameters simple table

P4 group-input terminal

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P4-21	AI curve 2 maximum input corresponding setting	-100.0%～+100.0%	100.0%	☆	62485
P4-22	AI2 filtering time	0.00s～10.00s	0.10s	☆	62486
P4-23	AI Curve 3 Minimum Input	0.00V～P4-25	0.50V	☆	62482
P4-24	AI curve 3 minimum input corresponding setting	-100.0%～+100.0%	0.0%	☆	62483
P4-25	AI curve 3 maximum input	P4-23～+10.00V	9.70V	☆	62484
P4-26	AI curve 3 maximum input corresponding setting	-100.0%～+100.0%	100.0%	☆	62485
P4-27	AI3 filtering time	0.00s～10.00s	0.10s	☆	62486
P4-28	HDI pulse minimum input	0.00kHz～P4-30	0.00kHz	☆	62492
P4-29	HDI pulse minimum input corresponding setting	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	62493
P4-30	HDI pulse maximum input	P4-28～50.00kHz	50.00kHz	☆	62494
P4-31	HDI pulse maximum input setting	-100.0%～100.0%	100.0%	☆	62495
P4-32	HDI pulse filtering time	0.00s～10.00s	0.10s	☆	62496
P4-33	AI curve selection	Individual position: AI1 curve selection 1: Curve 1 (2 points, P4-13 to P4-16) 2: Curve 2 (2 points, P4-18~P4-21) 3: Curve 3 (2 points, P4-23 to P4-26) Tenth digit: AI2 curve selection, as above Hundred digit: AI3 curve selection, as above	H.321	☆	62497
P4-34	AI below minimum input Set selection	Position: AI1 is below the minimum input setting selection 0: Corresponding minimum input setting 1: 0.0% Ten digit: AI2 is lower than the minimum input setting selection, as above Hundred digit: AI3 below the minimum input setting selection, as above	H.000	☆	62498
P4-35	X terminal effective mode selection 1	0: High level effective 1: Low level effective Position: X1 Tenth digit: X2 Centennial: X3 Thousand positions: X4 Number of seats: X5	00000	★	62499

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P4 گروپ ان پٹ ٹرمینل

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P4-21	AI کروز (خم) 2 زیادہ سے زیادہ ان پٹ سیٹنگ	-100.0%～+100.0%	100.0%	☆	62485
P4-22	AI2 فلٹرنگ وقت	0.00s～10.00s	0.10s	☆	62486
P4-23	AI کروز (خم) 3 کا کم سے کم ان پٹ	0.00V～P4-25	0.50V	☆	62482
P4-24	AI کروز (خم) 3 کم از کم ان پٹ سیٹنگ	-100.0%～+100.0%	0.0%	☆	62483
P4-25	AI کروز (خم) 3 زیادہ سے زیادہ ان پٹ	P4-23～+10.00V	9.70V	☆	62484
P4-26	AI کروز (خم) 3 زیادہ سے زیادہ ان پٹ سیٹنگ	-100.0%～+100.0%	100.0%	☆	62485
P4-27	AI3 فلٹرنگ وقت	0.00s～10.00s	0.10s	☆	62486
P4-28	HDI پلس کا کم سے کم ان پٹ	0.00kHz～P4-30	0.00kHz	☆	62492
P4-29	HDI پلس کم از کم ان پٹ سیٹنگ	-100.0%～100.0%	0 0%	☆	62493
P4-30	HDI پلس کا زیادہ سے زیادہ ان پٹ	P4-28～50.00kHz	50.00kHz	☆	62494
P4-31	HDI زیادہ سے زیادہ ان پٹ سیٹنگ	-100.0%～100.0%	100.0%	☆	62495
P4-32	HDI پلس فلٹرنگ وقت	0.00s～10.00s	0.10s	☆	62496
P4-33	AI کروز (خم) کا انتخاب	AI کروز (خم) کا انتخاب انفرادی پوزیشن 1: کروز (خم) 1 (2 پوائنٹ P4-13 to P4-16) 2: کروز (خم) 2 (2 پوائنٹ P4-18~P4-21) 3: کروز (خم) 3 (2 پوائنٹ P4-23 to P4-26) دسویں ہندسہ: AI2 کروز (خم) کا انتخاب جیسا کہ اوپر سوواں ہندسہ: AI3 کروز (خم) کا انتخاب جیسا کہ اوپر	H.321	☆	62497
P4-34	AI کم سے کم ان پٹ سیٹنگ انتخاب	پوزیشن: AI1 کم از کم ان پٹ سیٹنگ سے نیچے ہے 0: کروز (خم) 2 2 1: 0.0% دسویں ہندسہ: AI2 کم از کم ان پٹ سیٹنگ سے نیچے ہے سوواں ہندسہ: AI3 کم از کم ان پٹ سیٹنگ سے نیچے ہے جیسا کہ اوپر	H.000	☆	62498
P4-35	X ٹرمینل مؤثر موڈ کا انتخاب 1	0: ہائی لیول مؤثر 1: لو لیول مؤثر X1: پوزیشن X2: دسویں ہندسہ X3: صدی ہندسہ X4: ہزارواں ہندسہ X5: نشستوں کی تعداد	00000	★	62499

4.1 Basic function parameters simple table

P4 group-input terminal

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P4-37	AI input voltage/current selection	Position: AI1 Ten: AI2 0: Voltage input 1: Current input	10	★	62501
P4-38	X1 conduction delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62502
P4-39	X2 conduction delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62503
P4-40	X3 conduction delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62504
P4-41	X4 conduction delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62505
P4-42	X5 conduction delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62506
P4-43	X6 conduction delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62507
P4-44	X7 conduction delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62508
P4-48	X1 disconnection delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62512
P4-49	X2 disconnection delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62513
P4-50	X3 disconnection delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62514
P4-51	X4 disconnection delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62515
P4-52	X5 disconnection delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62516
P4-53	X6 disconnection delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62517
P4-54	X7 disconnection delay time	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62518
P4-58	Frequency UP/DOWN auto reset mode	0: No automatic reset function 1: Reset to zero during jogging 2: Reset to zero during malfunction 3: Reset to zero during reversal	0	★	62522

P5 group output terminal

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P5-00	HDO terminal output mode selection	0: High speed pulse output (HDO) 1: Terminal Switching Output (FMR)	0	☆	62720

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P4 گروپ ان پٹ ٹرمینل

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P4-37	AI ان پٹ وولٹیج/کرنٹ کا انتخاب	پوزیشن : AI1 دسواں : AI2 0: وولٹیج ان پٹ 1: کرنٹ ان پٹ	10	★	62501
P4-38	X1 کنڈکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62502
P4-39	X2 کنڈکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62503
P4-40	X3 کنڈکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62504
P4-41	X4 کنڈکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62505
P4-42	X5 کنڈکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62506
P4-43	X6 کنڈکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62507
P4-44	X7 کنڈکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62508
P4-48	X1 ڈس کنکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62512
P4-49	X2 ڈس کنکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62513
P4-50	X3 ڈس کنکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62514
P4-51	X4 ڈس کنکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62515
P4-52	X5 ڈس کنکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62516
P4-53	X6 ڈس کنکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62517
P4-54	X7 ڈس کنکشن ڈیلے وقت	0.0s～6553.5s	0.0S	★	62518
P4-58	فریکوئنسی اپ / ڈاؤن آٹوری سیٹ موڈ	0: کوئی خودکاری سیٹ نہیں 1: سست روی کے دوران صفرپری سیٹ 2: خرابی کے دوران صفرپری سیٹ 3: ریورسل کے دوران صفرپری سیٹ	0	★	62522

P5 گروپ آؤٹ پٹ ٹرمینل

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P5-00	HDO ٹرمینل آؤٹ پٹ موڈ کا انتخاب	0: ہائی اسپیڈ پلس آؤٹ پٹ (HDO) 1: ٹرمینل سوئچنگ آؤٹ پٹ (FMR)	0	☆	62720

4.1 Basic function parameters simple table

P5 group - output terminal

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P5-01	HDO terminal switch quantity Output function selection (FMR)	0: No output 1: Inverter in operation 2: Fault output (fault shutdown) 3: Frequency level detection FDT1 output 4: Frequency arrival 5: Zero speed operation (no output during shutdown) 6: Motor overload warning 7: Inverter overload warning 8: Set the record value to arrive 9: The specified record value has been reached 11: PLC cycle completed 12: Accumulated running time reached 13: Under frequency limitation 14: Torque limitation 15: Ready for operation 16: AI1>AI2 17: The upper limit frequency has been reached 18: The lower limit frequency has been reached (related to operation) 19: Under voltage state output 20: Communication settings 23: Zero speed operation 2 (also output when stopped) 24: Accumulated power on time reached 25: Frequency level detection FDT2 output 26: Frequency 1 reaches output 27: Frequency 2 reaches output 28: Current 1 reaches output 29: Current 2 reaches output 30: Timed arrival output 31: AI1 input exceeds the limit 32: Falling load 33: Running in reverse 34: Zero current state 35: The module temperature has reached 36: Output current exceeds the limit	00	☆	62721
P5-02	Relay RY1 function selection (K1A-K1B-K1C)		02	☆	62722
P5-03	Relay RY2 function selection (K2A-K2B-K2C)		00	☆	62723

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P5 گروپ آؤٹ پٹ ٹرمینل

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P5-01	HDO ٹرمینل سوئچ کوانٹیٹی آؤٹ پٹ فنکشن سیلیکشن (FMR)	0: کوئی آؤٹ پٹ نہیں 1: انورٹر آپریشن میں ہے 2: فالٹ آؤٹ پٹ (فالٹ شٹ ڈاؤن) 3: فریکوئنسی لیول ڈیٹیکشن FDT1 آؤٹ 4: فریکوئنسی پر پہنچ گیا 5: صفر اسپیڈ آپریشن (شٹ ڈاؤن کے دوران کوئی آؤٹ پٹ نہیں) 6: موٹر اوورلوڈ وارننگ 7: انورٹر اوورلوڈ وارننگ 8: ریکارڈ قدر پہنچنے کے لیے سیٹ کریں 9: مخصوص ریکارڈ قدر تک پہنچ 10: PLC سائیکل مکمل ہوگئی 11: کل آپریشن کا وقت مکمل ہوا 12: کم فریکوئنسی کی حد میں ہے 13: ٹارک کی حد میں ہے 14: آپریشن کے لیے تیار 15: AI1>AI2 16: بالائی حد فریکوئنسی تک پہنچ چکی ہے 17: نچلی حد فریکوئنسی تک پہنچ چکی ہے (آپریشن سے متعلق) 18: انڈر وولٹیج اسٹیٹ آؤٹ پٹ 19: کمیونیکیشن سیٹنگز 23: صفر اسپیڈ آؤپشن 2 (سٹاپ ہونے کے بعد آؤٹ پٹ بھی بند) 24: پاور آن ہونے کے بعد وقت کا اندراج 25: فریکوئنسی لیول ڈیٹیکشن FDT2 آؤٹ پٹ 26: فریکوئنسی 1 آؤٹ پٹ پر ہے 27: فریکوئنسی 2 آؤٹ پٹ پر ہے 28: کرنٹ 1 آؤٹ پٹ پر ہے 29: کرنٹ 2 آؤٹ پٹ پر ہے 30: ٹرمینل پر وقت کا آنا مکمل ہوا 31: AI1 حدود سے تجاوز 32: فیلنگ لوڈ وارننگ 33: ریورس میں چل رہا ہے 34: موجودہ حالت کا اندراج 35: ماڈیول کا درجہ حرارت حد پر پہنچ چکا ہے 36: آؤٹ پٹ کرنٹ حد سے تجاوز کر چکا ہے	00	☆	62721
P5-02	Relay RY1 فنکشن سیلیکشن (K1A-K1B-K1C)		02	☆	62722
P5-03	Relay RY2 فنکشن سیلیکشن (K2A-K2B-K2C)		00	☆	62723

4.1 Basic function parameters simple table

P5 group - output terminal

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P5-04	Y1 output function selection	37: The lower limit frequency has been reached (output even when stopped) 38: Alarm output (continue running) 40: The current running time has arrived 41: Fault output (is a fault of free shutdown and does not output under voltage) 42: Frequency 1<=Operating frequency<=-Frequency 2 43: Frequency 1>=Operating frequency>=-Frequency 2 44: Frequency 1<=Set frequency<=Frequency 2 45: Frequency 1>=Set frequency>=Frequency 2 (Note: Frequency 1 and 2 refer to P8-30 and P8-32) 46: Linkage X1 terminal output 47: Linkage X2 terminal output 48: Linkage X3 terminal output 49: Linkage X4 terminal output 50: Auxiliary motor water pump 1 51: Auxiliary motor water pump 2 52: Auxiliary motor water pump 3 53: Auxiliary motor water pump 4 54: Sleeping	01	☆	62724
P5-06	HDO high-speed pulse Output function selection	0: Operating frequency 1: Set frequency 2: Output current 3: Output torque 4: Output power 5: Output voltage 6: HDI pulse input (100% corresponds to 100.0kHz) 7: AI1 8: AI2 9: AI3 11: Record numerical values 12: Communication settings 13: Motor speed 14: Output current (100.0% corresponds to 1000.0A) 15: Output voltage (100.0% corresponds to 1000.0V) 16: Reserved 17: Inverter output torque	00	☆	62726
P5-07	AO1 output function selection		00	☆	62727
P5-08	AO2 output function selection		01	☆	62728

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P5 گروپ آؤٹ پٹ ٹرمینل

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P5-04	P5-04 - Y1 آؤٹ پٹ فنکشن سیلیکشن	37: نچلی حد فریکوئنسی تک پہنچ چکی ہے (سٹاپ ہونے کے باوجود آؤٹ پٹ فعال) 38: الارم آؤٹ پٹ (عمل جاری) 39: موجودہ آپریشن کا وقت مکمل ہو چکا 40: فالٹ آؤٹ پٹ (فالٹ کی صورت میں شٹ ڈاؤن (انڈر وولٹیج پر آؤٹ پٹ نہیں دیتا 41: فریکوئنسی 1> آپریٹنگ فریکوئنسی ≥ فریکوئنسی 2 42: فریکوئنسی ≤ آپریٹنگ فریکوئنسی ≤ فریکوئنسی 2 43: فریکوئنسی 1 = سیٹ فریکوئنسی = فریکوئنسی 2 44: فریکوئنسی 1 = سیٹ فریکوئنسی ≠ فریکوئنسی 2 45: X1 ٹرمینل آؤٹ پٹ سے مربوط 46: X2 ٹرمینل آؤٹ پٹ سے مربوط 47: X3 ٹرمینل آؤٹ پٹ سے مربوط 48: X4 ٹرمینل آؤٹ پٹ سے مربوط 49: ضمنی موٹر واٹر پمپ 1 50: ضمنی موٹر واٹر پمپ 2 51: ضمنی موٹر واٹر پمپ 3 52: ضمنی موٹر واٹر پمپ 4 53: سلیپ موڈ نوٹ: فریکوئنسی 1 اور 2 کے لیے P8-30 اور P8-32 پر نظر رکھیں-	01	☆	62724
P5-06	HDO ہائی اسپیڈ پلس آؤٹ پٹ فنکشن سیلیکشن	0: آپریٹنگ فریکوئنسی 1: سیٹ فریکوئنسی 2: آؤٹ پٹ کرنٹ 3: آؤٹ پٹ ٹارک 4: آؤٹ پٹ پاور 5: آؤٹ پٹ وولٹیج 6: HDI پلس ان پٹ (100.0kHz = 100%) 7: AI1 8: AI2 9: AI3 10: عددی قدروں کا ریکارڈ 11: کمیونیکیشن سیٹنگز 12: موٹر اسپیڈ 13: آؤٹ پٹ کرنٹ (1000.00A = 100%) 14: آؤٹ پٹ وولٹیج (1000.00V = 100%) 15: محفوظ شدہ 17: انورٹر آؤٹ پٹ ٹارک	00	☆	62726
P5-07	AO1 آؤٹ پٹ فنکشن سیلیکشن		00	☆	62727
P5-08	AO2 آؤٹ پٹ فنکشن سیلیکشن		01	☆	62728

4.1 Basic function parameters simple table

P5 group - output terminal

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P5-09	HDO output maximum frequency	0.01kHz～50.00kHz	50.00kHz	☆	62729
P5-10	AO1 zero bias coefficient	-100.0%～+100.0%	0.0%	☆	62730
P5-11	AO1 gain	-10.00～+10.00	1.00	☆	62731
P5-12	AO2 zero bias coefficient	-100.0%～+100.0%	0.0%	☆	62732
P5-13	AO2 gain	-10.00～+10.00	1.00	☆	62733
P5-17	FMR delay time	0.0s～6553.5s	0.0s	☆	62737
P5-18	RY1 delayed closure time	0.0s～6553.5s	0.0s	☆	62738
P5-19	RY2 delayed closure time	0.0s～6553.5s	0.0s	☆	62739
P5-20	Y1 delayed closure time	0.0s～6553.5s	0.0s	☆	62740
P5-21	retain	-	-	-	62741
P5-22	Y terminal output effective state selection	0: Positive Logic 1: Negative Logic Position: HDO terminal Tenth digit: RY1 Hundred: RY2 Thousand positions: Y1 Ten thousand positions: reserved	00000	☆	62742
P5-23	AO current output selection	Position: AO1 Ten: AO2 0：0~20 mA 1：4~20mA	00	☆	62743
P5-24	FMR delayed disconnection time	0.0s～6553.5s	0.0s	☆	62744
P5-25	RY1 delayed disconnection time	0.0s～6553.5s	0.0s	☆	62745
P5-26	RY2 delayed disconnection time	0.0s～6553.5s	0.0s	☆	62746
P5-27	Y1 delayed disconnection time	0.0s～6553.5s	0.0s	☆	62747

P6 group - start stop control

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P6-00	Start mode	0: Directly start 1: Speed tracking restart 2: Pre excitation start (AC asynchronous machine)	0	☆	62976

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P5 گروپ آؤٹ پٹ ٹرمینل

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P5-09	HDO آؤٹ پٹ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	50.00kHz ~ 0.01kHz	50.00kHz	☆	62729
P5-10	AO1 زیرو بایاس کا عددی عامل	+100.0% ~ -100.0%	0.0%	☆	62730
P5-11	AO1 کا تقویتی عدد / گین	+10.00 ~ -10.00	1.00	☆	62731
P5-12	AO2 زیرو بایاس کا عددی عامل	+100.0% ~ -100.0%	0.0%	☆	62732
P5-13	AO2 کا تقویتی عدد / گین	+10.00 ~ -10.00	1.00	☆	62733
P5-17	FMR تاخیر کا وقت	6553.5s ~ 0.0s	0.0s	☆	62737
P5-18	RY1 کی تاخیر شدہ بندش کا وقت	6553.5s ~ 0.0s	0.0s	☆	62738
P5-19	RY1 کی تاخیر شدہ بندش کا وقت	6553.5s ~ 0.0s	0.0s	☆	62739
P5-20	Y1 کی تاخیر شدہ بندش کا وقت	6553.5s ~ 0.0s	0.0s	☆	62740
P5-21	برقرار رکھنا / محفوظ رکھنا	-	-	-	62741
P5-22	وائی ٹرمینل آؤٹ پٹ کی مؤثر حالت کا انتخاب	0: مثبت منطق 1: منفی منطق پوزیشن: HDO ٹرمینل دسویں عدد: RY1 سینکڑوں: RY2 ہزاروں: Y1 دس ہزار: محفوظ (ریزروڈ)	00000	☆	62742
P5-23	اے او کرنٹ آؤٹ پٹ کا انتخاب	پوزیشن: AO1 دسویں عدد: AO2 0: 0~20mA 1: 4~20mA	00	☆	62743
P5-24	FMR کی تاخیر شدہ منقطع کاری کا وقت	6553.5s ~ 0.0s	0.0s	☆	62744
P5-25	RY1 کی تاخیر شدہ منقطع کاری کا وقت	6553.5s ~ 0.0s	0.0s	☆	62745
P5-26	RY2 کی تاخیر شدہ منقطع کاری کا وقت	6553.5s ~ 0.0s	0.0s	☆	62746
P5-27	Y1 کی تاخیر شدہ منقطع کاری کا وقت	6553.5s ~ 0.0s	0.0s	☆	62747

P6 گروپ اسٹارٹ اسٹاپ کنٹرول

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P6-00	شروعاتی موڈ	0: براہ راست آغاز 1: رفتار کا سراغ لگا کر دوبارہ آغاز 2: پری ایکسائٹیشن کے ساتھ آغاز (AC غیر متزامن مشین کے لیے)	0	☆	62976

4.1 Basic function parameters simple table

P6 group - start stop control

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P6-01	Speed tracking method	0: Starting from the shutdown frequency 1: Starting from zero speed 2: Starting from the maximum frequency	0	★	62977
P6-02	Speed tracking speed	1～100	20	☆	62978
P6-03	Start frequency	0 ～P0-08	0.00Hz	☆	62979
P6-04	Start frequency holding time	0.0s～100.0s	0.0s	★	62980
P6-05	Start DC braking current/ Pre excitation current	0%～100%	0%	★	62981
P6-06	Start DC braking time/ Pre excitation time	0.0s～100.0s	0.0s	★	62982
P6-07	Acceleration and deceleration methods	0: Linear acceleration and deceleration 1: S-curve acceleration and deceleration A 2: S-curve acceleration and deceleration B	0	★	62983
P6-08	Proportion of time at the beginning of the S-curve	0.0%～（100.0%-P6-09）	30.0%	★	62984
P6-09	Proportion of time at the end of the S-curve	0.0%～（100.0%-P6-08）	30.0%	☆	62985
P6-10	Shutdown mode	0: Slow down and stop 1: Free Parking	0	☆	62986
P6-11	Starting frequency of shutdown DC braking	0.00Hz～Maximum frequency	0.00Hz	☆	62987
P6-12	Shutdown DC braking waiting time	0.0s～100.0s	0.0s	☆	62988
P6-13	Shutdown DC brake current	0%～100%	0%	☆	62989
P6-14	Shutdown DC braking time	0.0s～100.0s	0.0s	☆	62990
P6-15	Brake utilization rate	0%～100%	100%	☆	62991

P7 Group - Keyboard and Display

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P7-00	Display Function Extension 1	Position: Power supply voltage monitoring method 0: DC bus voltage 1: Input AC voltage (preceded by the letter U)	00000	☆	63232

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P6 گروپ اسٹارٹ اسٹاپ کنٹرول

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P6-01	رفتار کا پتا لگانے کا طریقہ	0: شٹ ڈاؤن فریکوئنسی سے آغاز 1: صفر رفتار سے آغاز 2: زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی سے آغاز	0	★	62977
P6-02	رفتار سراغ کی رفتار	1～100	20	☆	62978
P6-03	ابتدائی فریکوئنسی	0 ～P0-08	0.00Hz	☆	62979
P6-04	ابتدائی فریکوئنسی برقرار رکھنے کا وقت	0.0s～100.0s	0.0s	★	62980
P6-05	آغاز میں DC بریک کرنٹ / پہلے سے ایکسائٹیشن کرنٹ	0%～100%	0%	★	62981
P6-06	آغاز میں DC بریک وقت / ایکسائٹیشن کا وقت	0.0s～100.0s	0.0s	★	62982
P6-07	رفتار بڑھانے اور گھٹانے کے طریقے	0: خطی 1: S-خم A 2: S-خم B	0	★	62983
P6-08	S-خم کے آغاز پر وقت کا تناسب	0.0%～（100.0%-P6-09）	30.0%	★	62984
P6-09	S-خم کے اختتام پر وقت کا تناسب	0.0%～（100.0%-P6-08）	30.0%	☆	62985
P6-10	شٹ ڈاؤن موڈ	0: سست ہو کر رکنا 1: فری پارکنگ	0	☆	62986
P6-11	DC بریکنگ آغاز کی شٹ ڈاؤن فریکوئنسی	0.00Hz～زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	0.00Hz	☆	62987
P6-12	شٹ ڈاؤن DC بریک انتظار کا وقت	0.0s～100.0s	0.0s	☆	62988
P6-13	شٹ ڈاؤن کے دوران DC بریک کرنٹ	0%～100%	0%	☆	62989
P6-14	DC بریکنگ کا وقت	0.0s～100.0s	0.0s	☆	62990
P6-15	بریک استعمال کی شرح	0%～100%	100%	☆	62991

P7 گروپ کی بورڈ اور ڈسپلے

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P7-00	ڈسپلے فنکشن توسیع 1	پوزیشن : پاور سپلائی وولٹیج مانیٹرنگ طریقہ DC:0 بس وولٹیج 1: ان پٹ AC وولٹیج (جس سے پہلے 'U' لگایا جاتا ہے)	00000	☆	63232

4.1 Basic function parameters simple table

P7 Group - Keyboard and Display

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P7-01	MF. K key function selection	0: MF. K is invalid 1: Operation panel command channel and remote command channel Switching between terminal command channel or communication command channel 2: Forward and reverse switching 3: Forward turning jog 4: Reverse jog	0	☆	63233
P7-02	STOP/RESET button function	0: Only in keyboard operation mode, The STOP/RES button has an effective shutdown function 1: In any mode of operation, The STOP/RES button shutdown function is effective	1	☆	63234
P7-03	LED operation display parameter 1	0000～FFFF Bit00: Operating frequency 1 (Hz) Bit01: Set frequency (Hz) Bit02: Bus voltage (V) Bit03: Output voltage (V) Bit04: Output current (A) Bit05: Output power (kW) Bit06: Output torque (%) Bit07: X Input Status Bit08: Y output status Bit09: AI1 voltage (V) Bit10: AI2 voltage (V) Bit11: AI3 panel potentiometer voltage (V) Bit12: Count value Bit13: Reserved Bit14: Load speed display Bit15: PID setting (water supply macro displays pressure value)	H.001F	☆	63235

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P7 گروپ کی بورڈ اور ڈسپلے

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P7-01	MF . K کلید کا فنکشن انتخاب	0: غیر مؤثر MF. K 1: آپریشن پینل کمانڈ چینل اور ریموٹ کمانڈ چینل (ٹرمینل کمانڈ چینل یا کمیونیکیشن کمانڈ چینل کے درمیان سوئچنگ) 2: فارورڈ اور ریورس سوئچنگ 3: فارورڈ موڈ جوگ 4: ریورس موڈ جوگ	0	☆	63233
P7-02	اسٹاپ / ری سیٹ بٹن فنکشن	0: بٹن کا شٹ ڈاؤن فنکشن، صرف کی بورڈ آپریشن موڈ میں مؤثر ہے 1: بٹن کا شٹ ڈاؤن فنکشن، کسی بھی کی بورڈ آپریشن موڈ میں مؤثر ہے	1	☆	63234
P7-03	LED آپریشن ڈسپلے پیرامیٹر 1	FFFF～0000 00Bit: آپریٹنگ فریکوئنسی (HZ) 1 01Bit: سیٹ کی گئی فریکوئنسی (HZ) 02Bit: آؤٹ پٹ کرنٹ (A) 03Bit: آؤٹ پٹ وولٹیج (V) 04Bit: آؤٹ پٹ پاور (W) 05Bit: آؤٹ پٹ ٹارک (%) 06Bit: آؤٹ پٹ رفتار (rpm) AO1:07Bit آؤٹ پٹ ویلیو (%) AO2:08Bit آؤٹ پٹ ویلیو (%) AO1:09Bit وولٹیج AO2:10Bit وولٹیج 11Bit: پینل پوٹینشیومیٹر وولٹیج (R1) 12Bit: وقت کی قیمت 13Bit: گنتی کی قیمت 14Bit: محفوظ 15Bit: سیٹنگ (واٹر سپلائی کے لیے مائیکرو پریشر ویلیو)	H.001F	☆	63235

4.1 Basic function parameters simple table

P7 Group - Keyboard and Display

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P7-04	LED operation display parameter 2	0000～FFFF Bit00: PID feedback (water supply macro displays pressure value) Bit01: PLC Stage Bit02: HDMI input pulse frequency (kHz) Bit03: Operating frequency 2 (Hz) Bit04: Remaining running time Bit05: AI1 pre calibration voltage (V) Bit06: AI2 pre calibration voltage (V) Bit07: Voltage before calibration of AI3 panel potentiometer (V) Bit08: Line speed Bit09: Current power on time (Hour) Bit10: Current running time (Min) Bit11: HDI input pulse frequency (Hz) Bit12: Communication settings Bit13: Encoder feedback speed (Hz) Bit14: Main frequency X display (Hz) Bit15: Auxiliary frequency Y display (Hz)	H.0000	☆	63236
P7-05	LED shutdown display parameters	0000～FFFF Bit00: Set frequency (Hz) Bit01: Bus voltage (V) Bit02: X Input Status Bit03: Y output status Bit04: AI1 voltage (V) Bit05: AI2 voltage (V) Bit06: AI3 panel potentiometer voltage (V) Bit07: Count value Bit08: Length value Bit09: PLC Stage Bit10: Load speed Bit11: PID setting (pressure) Bit12: HDI input pulse frequency (kHz) Bit13: PID feedback (pressure)	H.0033	☆	63237

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P7 گروپ کی بورڈ اور ڈسپلے

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P7-04	LED آپریشن ڈسپلے پیرامیٹر 2	FFFF～0000 PID:00Bit فیڈ بیک (واٹر سپلائی میکرو ڈسپلے پریشر) PLC :01Bit مرحلہ HDMI :02Bit ان پٹ پلس فریکوئنسی (KHz) :03Bit آپریٹنگ فریکوئنسی (HZ) 2 :04Bit باقی رہ جانے والا وقت AI1:05Bit پری-کالیبریشن وولٹیج (V) AI2:06Bit پری-کالیبریشن وولٹیج (V) AI3:07Bit پری کالیبریشن یا AO5 پینل پوٹینشیومیٹر :08Bit لائن سپیڈ :09Bit موٹر پاور آن ٹائم (گھنٹے میں) :10Bit موجودہ رننگ ٹائم (منٹ میں) HDI1:11Bit ان پٹ پلس فریکوئنسی (Hz) :12Bit اینکوڈر کی رفتار (Hz) :13Bit مین فریکوئنسی (X) ڈسپلے (Hz) :15Bit مین فریکوئنسی (Y) ڈسپلے (Hz) :15Bit اضافی فریکوئنسی (Y) ڈسپلے (Hz)	H.0000	☆	63236
P7-05	LED شٹ ڈاؤن ڈسپلے پیرامیٹر	FFFF～0000 :00Bit سیٹ کی گئی فریکوئنسی (HZ) :01Bit بس وولٹیج (V) :02Bit (X) ان پٹ اسٹیٹس :03Bit (Y) ان پٹ اسٹیٹس AI1:04Bit وولٹیج (V) AI2:05Bit وولٹیج (V) AI3:06Bit پینل پوٹینشیومیٹر (V) :07Bit گنتی کی ویلیو :08Bit لمبائی کی ویلیو PLC:09Bit اسٹیج :10Bit لوڈ اسپیڈ PID:11Bit سیٹنگ (پریشر) HDI:12Bit ان پٹ پلس فریکوئنسی (KHz) PID:13Bit فیڈبیک	H.0033	☆	63237

4.1 Basic function parameters simple table

P7 Group - Keyboard and Display

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P7-06	Load speed display coefficient	0.0001～6.5000	1.0000	☆	63238
P7-07	Inverter module radiator temperature	0.0℃～100.0℃	-	●	63239
P7-09	Accumulated running time	0h～65535h	-	☆	63241
P7-12	Number of decimal places displayed for load speed	0:0 decimal places 1: One decimal place 2: Two decimal places 3: 3 decimal places	1	☆	63234
P7-13	Accumulated power on time	0～65535h	-	●	63245
P7-14	Accumulated power consumption	0～65535度	-	●	63246
P7-17	Selection of shutdown monitoring for digital tube 2	00～99 (Corresponding U0 group parameter number)	02	☆	63249
P7-18	Digital tube 2 operation monitoring selection	00～99 (Corresponding U0 group parameter number)	04	☆	63250

P8 Group - Auxiliary Functions

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P8-00	Jogging operating frequency	0.00Hz～Maximum frequency	6.00Hz	☆	63488
P8-01	Jogging acceleration time	0.0s～6500.0s	20.0s	☆	63489
P8-02	Jogging deceleration time	0.0s～6500.0s	20.0s	☆	63490
P8-03	Acceleration time 2	0.0s～6500.0s	Model determination	☆	63491
P8-04	Deceleration time 2	0.0s～6500.0s	Model determination	☆	63492
P8-05	Acceleration time 3	0.0s～6500.0s	Model determination	☆	63493
P8-06	Deceleration time 3	0.0s～6500.0s	Model determination	☆	63494
P8-07	Acceleration time 4	0.0s～6500.0s	Model determination	☆	63495
P8-08	Deceleration time 4	0.0s～6500.0s	Model determination	☆	63496
P8-09	Jump frequency 1	0.00Hz～Maximum frequency	0.00Hz	☆	63497
P8-10	Jump frequency 2	0.00Hz～Maximum frequency	0.00Hz	☆	63498
P8-14	Set the frequency below the lower limit frequency Operation mode	0: Running at the lower limit frequency 1: Shutdown 2: Zero speed operation	0	☆	63502

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P7 گروپ کی بورڈ اور ڈسپلے

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P7-06	لوڈ اسپیڈ کی ڈسپلے کنفیگریشن	0.0001 ~ 6.5000	1.0000	☆	63238
P7-07	انورٹر ماڈیول ریڈیئیٹر درجہ حرارت	0.0° ~ 100.0°	-	●	63239
P7-09	مجموعی چلنے کا وقت	0h ~ 65535h	-	☆	63241
P7-12	لوڈ اسپیڈ کے لیے اعشاریہ پوائنٹس کی تعداد	0: صفر اعشاریہ 1: ایک اعشاریہ 2: دو اعشاریہ 3: تین اعشاریہ	1	☆	63234
P7-13	پاور آن ٹائم کا حساب	0 ~ 65535h	-	●	63245
P7-14	مجموعی بجلی کی کھپت	0 ~ 65535 درجے	-	●	63246
P7-17	ڈیجیٹل ٹیوب 2 شٹ ڈاؤن مانیٹرنگ	00~99	02	☆	63249
P7-18	ڈیجیٹل ٹیوب 2 آپریشن مانیٹرنگ	00~99	04	☆	63250

P8 گروپ معاون فنکشنز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P8-00	جوگنگ آپریٹنگ فریکوئنسی	0.00Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	6.00Hz	☆	63488
P8-01	جوگنگ ایکسلریشن ٹائم	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	☆	63489
P8-02	جوگنگ ڈیسلیریشن ٹائم	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	☆	63490
P8-03	ایکسلریشن ٹائم 2	0.0s ~ 6500.0s		☆	63491
P8-04	ڈیسلیریشن ٹائم 2	0.0s ~ 6500.0s		☆	63492
P8-05	ایکسلریشن ٹائم 3	0.0s ~ 6500.0s		☆	63493
P8-06	ڈیسلیریشن ٹائم 3	0.0s ~ 6500.0s		☆	63494
P8-07	ایکسلریشن ٹائم 4	0.0s ~ 6500.0s		☆	63495
P8-08	ڈیسلیریشن ٹائم 4	0.0s ~ 6500.0s		☆	63496
P8-09	جمپ فریکوئنسی 1	0.00Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	0.00Hz	☆	63497
P8-10	جمپ فریکوئنسی 2	0.00Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	0.00Hz	☆	63498
P8-14	کم از کم حد سے نیچے فریکوئنسی سیٹنگ موڈ	0: نچلی حد پر چلائیں 1: شٹ ڈاؤن 2: زیرو اسپیڈ آپریشن	0	☆	63502

P8 Group - Auxiliary Functions

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P8-15	Droop control	0.00Hz～10.00Hz	0.00Hz	☆	63503
P8-16	Set the cumulative power on arrival time	0h～65000h	0h	☆	63504
P8-17	Set the cumulative running arrival time	0h～65000h	0h	☆	63505
P8-18	Activate protection selection	0: Not protected 1: Protected	0	☆	63506
P8-19	Frequency detection value (FDT1)	0.00Hz～Maximum frequency	50.00Hz	☆	63507
P8-20	Frequency detection lag value	0.0%～100.0%（FDT1 level）	5.0%	☆	63508
P8-21	Frequency reaches the detection width	0.0%～100.0%（Maximum frequency）	0.0%	☆	63509
P8-25	Acceleration time 1 and Acceleration Time 2 Switching Frequency Point	0.00Hz～Maximum frequency	0.00Hz	☆	63513
P8-26	Deceleration time 1 and Deceleration time 2 switching frequency point	0.00Hz～Maximum frequency	0.00Hz	☆	63514
P8-27	Terminal jog priority	0: Invalid 1: Valid	0	☆	63515
P8-28	Frequency detection value (FDT2)	0.00Hz～Maximum frequency	50.00Hz	☆	63516
P8-29	Frequency detection lag value	0.0%～100.0%（FDT2 level）	5.0%	☆	63517
P8-30	Random arrival frequency detection value 1	0.00Hz～Maximum frequency	50.00Hz	☆	63518
P8-31	Random arrival frequency detection width 1	0.0%～100.0%（Maximum frequency）	0.0%	☆	63519
P8-32	Random arrival frequency detection value 2	0.00Hz～Maximum frequency	50.00Hz	☆	63520
P8-33	Random arrival frequency detection width 2	0.0%～100.0%（Maximum frequency）	0.0%	☆	63521
P8-34	Zero current detection level	0.0%～300.0%	5.0%	☆	63522
P8-35	Zero current detection delay time	0.01s～600.00s	0.10s	☆	63523
P8-36	Output current exceeds the limit value	0.0%（No Detect）	200.0%	☆	63524
P8-37	Delay time for detecting output current exceeding limit	0.00s～600.00s	0.00s	☆	63525
P8-38	Any current reaching 1	0.0%～300.0%（Rated current of motor）	100.0%	☆	63526
P8-39	Any current reaching a width of 1	0.0%～300.0%（Rated current of motor）	0.0%	☆	63527
P8-40	Any current reaching 2	0.0%～300.0%（Rated current of motor）	100.0%	☆	63528
P8-41	Any current reaching a width of 2	0.0%～300.0%（Rated current of motor）	0.0%	☆	63529

P8 گروپ معاون فنکشنز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P8-15	ڈروپ کنٹرول	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	☆	63503
P8-16	مجموعی پاور آن وقت سیٹ کریں	0h ~ 65000h	0h	☆	63504
P8-17	مجموعی رننگ وقت سیٹ کریں	0h ~ 65000h	0h	☆	63505
P8-18	پروٹیکشن ایکٹیویٹ کریں	0: غیر محفوظ 1: محفوظ	0	☆	63506
P8-19	فریکوئنسی ڈیٹیکشن ویلیو (FDT1)	0.0Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	50.00Hz	☆	63507
P8-20	ڈیٹیکشن لاگ ویلیو	0.0% ~ 100.0%	5.0%	☆	63508
P8-21	فریکوئنسی پہنچنے کا وقت		0.0%	☆	63509
P8-25	اکسیلیریشن وقت 1-2 سوئچنگ فریکوئنسی	0.00Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	0.00Hz	☆	63513
P8-26	ڈیسلیریشن وقت 1-2 سوئچنگ فریکوئنسی	0.00Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	0.00Hz	☆	63514
P8-27	ٹرمینل جوگ ترجیح	0: غیر مؤثر 1: مؤثر	0	☆	63515
P8-28	فریکوئنسی ڈیٹیکشن ویلیو (FDT2)	0.0Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	50.00Hz	☆	63516
P8-29	ڈیٹیکشن لاگ ویلیو	0.0% ~ 100.0%	5.0%	☆	63517
P8-30	رینڈم آمد فریکوئنسی ڈیٹیکشن ویلیو 1	0.0Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	50.00Hz	☆	63518
P8-31	رینڈم آمد فریکوئنسی ڈیٹیکشن چوڑائی 1	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆	63519
P8-32	رینڈم آمد فریکوئنسی ڈیٹیکشن ویلیو 2	0.0Hz ~ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	50.00Hz	☆	63520
P8-33	رینڈم آمد فریکوئنسی ڈیٹیکشن چوڑائی 2	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆	63521
P8-34	زیرو کرنٹ ڈیٹیکشن لیول	0.0% ~ 300.0%	5.0%	☆	63522
P8-35	زیرو کرنٹ ڈیٹیکشن تاخیر کا وقت	0.01s ~ 600.00s	0.10s	☆	63523
P8-36	آؤٹ پٹ کرنٹ حد سے تجاوز کرتا ہے	0.0 % (ڈیٹیکٹ نہیں ہوتا)	200.0%	☆	63524
P8-37	حد سے تجاوز آؤٹ پٹ کرنٹ شناختی تاخیر کا وقت	0.00s ~ 600.00s	0.00s	☆	63525
P8-38	کوئی بھی کرنٹ پہنچے 1	0.0% ~ 300.0% (موٹر ریٹیڈ کرنٹ)	100.0%	☆	63526
P8-39	کوئی بھی کرنٹ چوڑائی تک پہنچے 1	0.0% ~ 300.0% (موٹر ریٹیڈ کرنٹ)	0.0%	☆	63527
P8-40	کوئی بھی کرنٹ پہنچے 2	0.0% ~ 300.0% (موٹر ریٹیڈ کرنٹ)	100.0%	☆	63528
P8-41	کوئی بھی کرنٹ چوڑائی تک پہنچے 2	0.0% ~ 300.0% (موٹر ریٹیڈ کرنٹ)	0 0%	☆	63529

4.1 Basic function parameters simple table

P8 Group - Auxiliary Functions

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P8-42	Timer function selection	0: Invalid 1: Valid	0	☆	63530
P8-43	Timed running time selection	0: P8-44 setting 1：AI1 2：AI2 3：AI3 Note: The analog input range corresponds to P8-44	0	☆	63531
P8-44	Timed running time	0.0Min～6500.0Min	0.0Min	☆	63532
P8-45	Lower limit of AI1 input voltage protection value	0.00V～P8-46	3.10V	☆	63533
P8-46	AI1 input voltage protection upper limit	P8-45～10.00V	6.80V	☆	63534
P8-47	The module temperature has reached	0℃～100℃	75°C	☆	63535
P8-48	Fan control	0: Fan rotation during operation 1: The fan keeps turning 2: P8-54 Set temperature to start fan	0	☆	63536
P8-49	Wake up frequency	Sleep frequency (P8-51) to maximum frequency (P0-10)	0.00Hz	☆	63537
P8-50	Wake up delay time	0.0s～6500.0s	0.0s	☆	63538
P8-51	Sleep frequency	0.00Hz～Wake up frequency（P8-49）	0.00Hz	☆	63539
P8-52	Sleep delay time	0.0s～6500.0s	0.0s	☆	63540
P8-53	Set the arrival time for this run	0.0Min～6500.0Min	0.0Min	☆	63541
P8-57	Set the temperature to start the fan	0℃～120℃	30°C	☆	63542

P9 group faults and protection

Function	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC
P9-00	Selection of motor overload protection	0: Prohibit 1: Allow	1	☆	63744
P9-01	Motor overload protection gain	0.20～10.00	1.00	☆	63745
P9-02	Motor overload warning coefficient	50%～100%	80%	☆	63746
P9-03	Overvoltage stall gain	0～100	30	☆	63747
P9-04	Overvoltage stall action voltage	200.0～2000.0V 220V: 380V 380V: 760V	Model determina-tion	☆	63536

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P8 گروپ معاون فنکشنز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P8-42	ٹائمر فنکشن کا انتخاب	0: غیر فعال 1: فعال	0	☆	63530
P8-43	ٹائم شدہ رننگ ٹائم کا انتخاب	0: P8-44 کی سیٹنگ 1: AI1 2: AI2 3: AI3 نوٹ: اینالاگ ان پٹ کی رینج P8-44 کے مطابق ہوگی	0	☆	63531
P8-44	ٹائم شدہ رننگ ٹائم	0.0 منٹ ~ 6500.0 منٹ	0.0Min	☆	63532
P8-45	AI1 ان پٹ وولٹیج پروٹیکشن کی نچلی حد	0.00V ~ پی8-46	3.10V	☆	63533
P8-46	AI1 ان پٹ وولٹیج پروٹیکشن کی بالائی حد	پی8-45 ~ 10.00V	6.80V	☆	63534
P8-47	ماڈیول کا درجہ حرارت حد کو پہنچ چکا ہے	0°C ~ 100°C	75°C	☆	63535
P8-48	پنکھے کا کنٹرول	0: آپریشن کے دوران پنکھا رک جائے 1: پنکھا مسلسل چلتا رہے 2: پی8-54 میں پنکھے کے اسٹارٹ ہونے کا درجہ حرارت سیٹ کریں	0	☆	63536
P8-49	بیداری کی فریکوئنسی	نیند کی فریکوئنسی P8-51 میکس P0-10	0.00Hz	☆	63537
P8-50	بیداری میں تاخیر کا وقت	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	☆	63538
P8-51	نیند کی فریکوئنسی	0.00Hz ~ بیداری فریکوئنسی (P8-49)	0.00Hz	☆	63539
P8-52	نیند میں تاخیر کا وقت	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	☆	63540
P8-53	رن کے لیے مقرر وقت سیٹ کریں	0.0 منٹ ~ 6500.0 منٹ	0.0Min	☆	63541
P8-57	پنکھے کے اسٹارٹ ہونے کا درجہ حرارت	0°C ~ 120°C	30°C	☆	63542

P9 گروپ فالٹس اور تحفظ

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P9-00	موٹر اوورلوڈ پروٹیکشن کا انتخاب	0: ممنوع 1: اجازت	1	☆	63744
P9-01	موٹر اوورلوڈ پروٹیکشن گیئن	0.20 ~ 10.00	1.00	☆	63745
P9-02	موٹر اوورلوڈ وارننگ کا عددی تناسب	50% ~ 100%	80%	☆	63746
P9-03	اوور وولٹیج اسٹال گیئن	0 ~ 100	30	☆	63747
P9-04	اوور وولٹیج اسٹال ایکشن وولٹیج	200.0V ~ 2000.0V 220V کے لیے: 380V 380V کے لیے: 760V	ماڈل تعین	☆	63536

4.1 Basic function parameters simple table

P9 group faults and protection

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P9-05	Overcurrent stall gain	0～100	20	☆	63749
P9-06	Overcurrent stall protection current	100%～200%	150%	☆	63750
P9-07	Selection of short-circuit protection for power on to ground	0: Invalid 1: Valid	1	☆	63751
P9-08	Energy consumption braking action voltage	200.0～2000.0V	220V:360V 380V:700V	☆	63752
P9-09	Number of automatic fault resets	0～65535	0	☆	63753
P9-10	During the automatic fault reset period Fault DO action selection	0: No action 1: Action	0	☆	63754
P9-11	Automatic fault reset interval time	0.1s～100.0s	1.0s	☆	63755
P9-12	Input phase loss protection selection	0: Prohibit 1: Allow	1	☆	63756
P9-13	Output phase loss protection selection	0: Prohibit 1: Allow	1	☆	63757
P9-14	First fault type	0: No malfunction 1: Reserved 2: Accelerated overcurrent 3: Deceleration overcurrent 4: Constant speed overcurrent 5: Accelerated overvoltage 6: Deceleration overvoltage 7: Constant speed overvoltage 8: Buffer resistor overload 9: Undervoltage 10: Inverter overload 11: Motor overload 12: Input phase loss 13: Output phase loss 14: Module overheating 15: External malfunction 16: Communication abnormality 17: Abnormal contactor 18: Abnormal current detection 19: Abnormal motor tuning 20: Reserved	--	☆	63758

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P9 گروپ فالٹس اور تحفظ

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P9-05	اوور کرنٹ اسٹال گیئن	0 ~ 100	20	☆	63749
P9-06	اوور کرنٹ اسٹال پروٹیکشن کرنٹ	100% ~ 200%	150%	☆	63750
P9-07	پاور آن یا رن شارٹ سرکٹ پروٹیکشن کا انتخاب	0: غیر فعال 1: غیر فعال	1	☆	63751
P9-08	انرجی کنزمپشن بریکنگ ایکشن وولٹیج	200.0V ~ 2000.0V (220V: 360V | 380V: 700V)	220V:360V 380V:700V	☆	63752
P9-09	آٹو میٹک فالٹ ری سیٹ کی تعداد	0 ~ 65535	0	☆	63753
P9-10	فالٹ ری سیٹ کے دوران ایکشن کا انتخاب	0: کوئی ایکشن نہیں 1: ایکشن	0	☆	63754
P9-11	آٹو فالٹ ری سیٹ انٹرول ٹائم	0.1s ~ 100.0s	1.0s	☆	63755
P9-12	ان پٹ فیز لاس پروٹیکشن کا انتخاب	0: روکیں 1: اجازت دیں	1	☆	63756
P9-13	آؤٹ پٹ فیز لاس پروٹیکشن کا انتخاب	0: روکیں 1: اجازت دیں	1	☆	63757
P9-14	پہلا فالٹ ٹائپ	0: کوئی خرابی نہیں 1: محفوظ 2: تیز رفتار اوور کرنٹ 3: کم رفتار اوور کرنٹ 4: مسلسل رفتار اوور کرنٹ 5: تیز رفتار اوور وولٹیج 6: کم رفتار اوور وولٹیج 7: مسلسل رفتار اوور وولٹیج 8: بفر ریجسٹر اوور لوڈ 9: کم وولٹیج 10: انورٹر اوورلوڈ 11: موٹر اوورلوڈ 12: ان پٹ فیز لاس 13: آؤٹ پٹ فیز لاس 14: ماڈیول کا زیادہ گرم ہونا 15: بیرونی خرابی 16: کمیونیکیشن کی خرابی 17: اینالاگ کیلیبریٹر 18: کرنٹ ڈیٹیکشن میں خرابی 19: موٹر کی گردش میں خرابی 20: محفوظ شدہ	-	☆	63758

4.1 Basic function parameters simple table

P9 group faults and protection

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P9-15	Second fault type	21: Parameter read/write exception 22: Hardware abnormality of frequency converter 23: Motor short circuit to ground 24: Reserved 25: Reserved 26: The running time has arrived 27: User defined fault 1 28: User defined fault 2 29: The power on time has arrived 30: Load shedding 31: PID feedback lost during runtime 40: Fast current limiting timeout 41: Switching motors during operation 42: Excessive speed deviation 43: Motor overspeed 45: Reserved 51: Reserved 70: Water shortage pressure fault 71: Overwater pressure fault	--	●	63759
P9-16	Third (most recent) fault type		--	●	63760
P9-17	Frequency during the third (most recent) malfunction	--	--	●	63761
P9-18	Current during the third (most recent) malfunction	--	--	●	63762
P9-19	During the third (most recent) malfunction Bus voltage	--	--	●	63763
P9-20	During the third (most recent) malfunction Input terminal status	--	--	●	63764
P9-21	During the third (most recent) malfunction Output terminal status	--	--	●	63765
P9-22	During the third (most recent) malfunction Inverter status	--	--	●	63766
P9-23	During the third (most recent) malfunction Power on time	--	--	●	63767
P9-24	During the third (most recent) malfunction Running time	--	--	●	63768

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P9 گروپ فالٹس اور تحفظ

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P9-15	دوسرا فالٹ ٹائپ	21: پیرامیٹر رائٹنگ ایکسیپشن 22: ریزونینٹ کنورٹر کی ہارمونک خرابی 23: گراؤنڈ سے شارٹ سرکٹ 24: محفوظ 25: محفوظ 26: رننگ ٹائم پہلی بار پہنچا 27: یوزر ڈیفائنڈ فالٹ 1 28: یوزر ڈیفائنڈ فالٹ 2 29: دوسرا ڈیفائنڈ فالٹ وقت پر پہنچا 30: لوڈ شیکنگ 31: لوپ ایررنگ کے دوران فالٹ PID 40: ان پٹ کرنٹ لیمیٹنگ ٹائم آؤٹ 41: سوچنگ ایررز دوران اپٹیکل کمیونیکیشن 42: کم لوڈ وولٹیج 43: موٹر اوورلوڈ 45: محفوظ 51: محفوظ 70: واٹر اسٹوریج پریشر فالٹ 71: اوور فلو پریشر فالٹ	--	●	63759
P9-16	تیسرا (آخری) فالٹ ٹائپ		--	●	63760
P9-17	تیسری خرابی کے دوران فریکوئنسی	--	--	●	63761
P9-18	تیسری خرابی کے دوران کرنٹ	--	--	●	63762
P9-19	تیسری خرابی کے دوران وولٹیج	--	--	●	63763
P9-20	تیسری خرابی کے دوران ان پٹ وولٹیج	--	--	●	63764
P9-21	ان پٹ وولٹیج AI1 تیسری خرابی کے دوران	--	--	●	63765
P9-22	تیسری خرابی کے دوران موٹر کی رفتار	--	--	●	63766
P9-23	تیسری خرابی کے دوران پاور	--	--	●	63767
P9-24	تیسری خرابی کے دوران رننگ ٹائم	--	--	●	63768

P9 group faults and protection

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
P9-27	Frequency during the second malfunction	--	--	●	63771
P9-28	Current during the second fault	--	--	●	63772
P9-29	Bus voltage during the second fault	--	--	●	63773
P9-30	Input terminal status during the second malfunction	--	--	●	63774
P9-31	Output terminal status during the second fault	--	--	●	63775
P9-32	The status of the frequency converter during the second malfunction	--	--	●	63776
P9-33	Power on time during the second malfunction	--	--	●	63777
P9-34	Running time during the second malfunction	--	--	●	63778
P9-37	Frequency during the first malfunction	--	--	●	63781
P9-38	Current during the first malfunction	--	--	●	63782
P9-39	Bus voltage during the first malfunction	--	--	●	63783
P9-40	Input terminal status during the first malfunction	--	--	●	63784
P9-41	Output terminal status during the first malfunction	--	--	●	63785
P9-42	The status of the frequency converter during the first malfunction	--	--	●	63786
P9-43	Power on time during the first malfunction	--	--	●	63787
P9-44	Running time during the first malfunction	--	--	●	63788
P9-47	Fault protection action selection 1	Position: Motor overload (11) Ten digits: Input missing phase (12) Hundred bit: Output phase loss (13) Thousand positions: External faults (15) Ten thousand digits: Communication abnormality (16) 0: Free Parking 1: Stop the machine according to the shutdown method 2: Continue running	00000	☆	63791
P9-54	Continue operating frequency selection in case of malfunction	0: Run at the current operating frequency 1: Run at the set frequency 2: Operate at the upper limit frequency 3: Operate at the lower limit frequency 4: Operating at an abnormal backup frequency	0	☆	63798

P9 گروپ فالٹس اور تحفظ

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P9-27	دوسری خرابی کے دوران فریکوئنسی	--	--	●	63771
P9-28	دوسری خرابی کے دوران کرنٹ	--	--	●	63772
P9-29	دوسری خرابی کے دوران بس وولٹیج	--	--	●	63773
P9-30	دوسری خرابی کے دوران ان پٹ ٹرمینل کی حالت	--	--	●	63774
P9-31	دوسری خرابی کے دوران آؤٹ پٹ ٹرمینل کی حالت	--	--	●	63775
P9-32	دوسری خرابی فریکوئنسی کنورٹر کی حالت	--	--	●	63776
P9-33	دوسری خرابی کے دوران پاور آن ٹائم	--	--	●	63777
P9-34	دوسری خرابی کے دوران رننگ ٹائم	--	--	●	63778
P9-37	پہلی خرابی کے دوران فریکوئنسی	--	--	●	63781
P9-38	پہلی خرابی کے دوران کرنٹ	--	--	●	63782
P9-39	پہلی خرابی کے دوران بس وولٹیج	--	--	●	63783
P9-40	پہلی خرابی کے دوران ان پٹ ٹرمینل کی حالت	--	--	●	63784
P9-41	پہلی خرابی کے دوران آؤٹ پٹ ٹرمینل کی حالت	--	--	●	63785
P9-42	پہلی خرابی فریکوئنسی کنورٹر کی حالت	--	--	●	63786
P9-43	پہلی خرابی کے دوران پاور آن ٹائم	--	--	●	63787
P9-44	پہلی خرابی کے دوران رننگ ٹائم	--	--	●	63788
P9-47	فالٹ پروٹیکشن ایکشن سلیکشن 1	پوزیشن کی وضاحت : پوزیشن: موٹر اوورلوڈ دس کا ہندسہ: فیز کی غیر موجودگی سو کا ہندسہ: آؤٹ پٹ فیز لاس ہزار کا ہندسہ: بیرونی فالٹس دس ہزار کا ہندسہ: کمیونیکیشن کی خرابی 0: فری پارکنگ 1: مشین کو شٹ ڈاؤن طریقے پر روک دیں 2: چلتے رہنا	00000	☆	63791
P9-54	فالٹ کی صورت میں آپریٹنگ فریکوئنسی سلیکشن جاری رکھنا	0: موجودہ آپریٹنگ فریکوئنسی پر کام جاری رکھیں 1: سیٹ کی گئی فریکوئنسی پر چلائیں 2: اوپر کی حد والی فریکوئنسی پر چلائیں 3: نچلی حد والی فریکوئنسی پر چلائیں 4: غیر معمولی بیک اپ فریکوئنسی پر چلائیں	0	☆	63798

4.1 Basic function parameters simple table

P9 group faults and protection

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
P9-55	Abnormal backup frequency	60.0%～100.0% (100.0% corresponds to maximum frequency P0-10)	100.0%	☆	63799
P9-59	Selection of instantaneous power outage action	0: Invalid 1: Slow down 2: Slow down and stop the machine	0	☆	63803
P9-60	Instant stop action pause voltage judgment	P9-62～100.0%	85.0%	☆	63804
P9-61	Instantaneous power outage voltage rebound judgment time	0.00s～100.00s	0.50s	☆	63805
P9-62	Instantaneous power outage action judgment voltage	60.0%～100.0% (Standard bus voltage)	80.0%	☆	63806
P9-63	Load drop protection selection	0: Invalid 1: Effective	0	☆	63807
P9-64	Load drop detection level	0.0～100.0%	10.0%	☆	63808
P9-65	Load drop detection time	0.0～60.0s	1.0s	☆	63809

PA group PID function

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
PA-00	PID given source	0: PA-01 setting 1： AI1 2： AI2 3: AI3 external keyboard potentiometer 4: HDI input pulse setting (X5) 5: Communication given 6: Multi segment instruction given 7: Given by the pressure of water supply group b0-01	0	☆	64000
PA-01	PID value given	0.0～100.0%	50.0%	☆	64001
PA-02	PID feedback source	0： AI1 1： AI2 2: AI3 external keyboard potentiometer 3： AI1-AI2 4: HDI input pulse setting (X5) 5: Communication given 6： AI1+AI2 7： MAX（|AI1|, |AI2|） 8： MIN（|AI1|, |AI2|）	0	☆	64002

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

P9 گروپ فالٹس اور تحفظ

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
P9-55	غیر معمولی بیک اپ فریکوئنسی	60.0%～100.0% زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی کے مطابق P0-10	100.0%	☆	63799
P9-59	فوری بجلی بندش کے عمل کا انتخاب	0: غیر مؤثر 1: رفتار کم کرنا 2: معیاری بس وولٹیج	0	☆	63803
P9-60	فوری روکنے کے عمل کی پلس وولٹیج کا فیصلہ	P9-62～100.0%	85.0%	☆	63804
P9-61	اچانک بجلی بند ہونے پر وولٹیج بحالی تجزیاتی وقت	0.00s～100.00s	0.50s	☆	63805
P9-62	فوری بجلی کی بندش وولٹیج کا فیصلہ	60.0%～100.0% معیاری بس وولٹیج	80.0%	☆	63806
P9-63	لوڈ گرنے کی صورت میں تحفظ کا انتخاب	0: غیر مؤثر 1: مؤثر	0	☆	63807
P9-64	لوڈ ڈراپ کا پتہ لگانے کی سطح	0.0～100.0%	10.0%	☆	63808
P9-65	لوڈ ڈراپ کا پتہ لگانے کا وقت	0.0～60.0s	1.0s	☆	63809

PA گروپ PID فنکشن

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
PA-00	PID فراہم کردہ ماخذ	0: PA-01 سیٹنگ 1: AI1 2: AI2 3: AI3 بیرونی کی بورڈ پوٹینشیو میٹر 4: HDI ان پٹ پلس کی ترتیبات 5: ہدایات کی فراہمی 6: کئی حصوں میں تقسیم ہدایات کی فراہمی 7: پانی کی فراہمی کے گروپ کے دباؤ کے مطابق دی گئی ہدایت	0	☆	64000
PA-01	PID فراہم کردہ قیمت		50.0%	☆	64001
PA-02	PID فیڈ بیک ماخذ	0: AI1 1: AI2 2: AI3 بیرونی کی بورڈ پوٹینشیو میٹر 3: AI1 - AI2 4: HDI ان پٹ پلس کی ترتیبات 5: ہدایات کی فراہمی 6: AI1 + AI2 7: زیادہ سے زیادہ （|AI1|, |AI2|） 8: کم از کم （|AI1|, |AI2|）	0	☆	64002

4.1 Basic function parameters simple table

PA group PID function

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
PA-03	PID action direction	0: Positive effect 1: Negative effect	0	☆	64003
PA-04	PID given feedback range	0～65535	1000	☆	64004
PA-05	Proportional gain KP1	0.0～100.0	20.0	☆	64005
PA-06	Integral time Ti1	0.01～10.00s	2.00s	☆	64006
PA-07	Differential time Td1	0.000～10.000s	0.000s	☆	64007
PA-08	PID inversion cut-off frequency	0.00 to maximum frequency	0.00Hz	☆	64008
PA-09	PID deviation limit	0.0～100.0%	0.0%	☆	64009
PA-10	PID differential limiting	0.00～100.00%	0.10%	☆	64010
PA-11	PID given change time	0.00～650.00s	0.00s	☆	64011
PA-12	PID feedback filtering time	0.00～60.00s	0.00s	☆	64012
PA-13	PID output filtering time	0.00～60.00s	0.00s	☆	64013
PA-15	Proportional gain KP2	0.0～100.0	20.0	☆	64015
PA-16	Integral time Ti2	0.01s～10.00s	2.00s	☆	64016
PA-17	Differential time Td2	0.000s～10.000s	0.000s	☆	64017
PA-18	PID parameter switching conditions	0: No switching 1: Switching via X terminal 2: Automatic switching based on deviation	0	☆	64018
PA-19	PID parameter switching deviation 1	0.0%～PA-20	20.0%	☆	64019
PA-20	PID parameter switching deviation 2	PA-19～100.0%	80.0%	☆	64020
PA-21	PID initial value	0.0～100.0%	0.0%	☆	64021
PA-22	PID initial value holding time	0.00～650.00s	0.00s	☆	64022
PA-23	Maximum value of two output deviations in the positive direction	0.00～100.00%	1.00%	☆	64023
PA-24	Maximum value of two output deviations in the reverse direction	0.00～100.00%	1.00%	☆	64024
PA-25	PID integral attribute	0: Do not switch 1: Switching through X terminal 2: Automatically switch based on deviation	00	☆	64025

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

PA گروپ PID فنکشن

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
PA-03	PID عمل کی سمت	0: مثبت اثر 1: منفی اثر	0	☆	64003
PA-04	PID فیڈ بیک کا دائرہ / حد	0～65535	1000	☆	64004
PA-05	تناسبی اضافہ KP1	0.0～100.0	20.0	☆	64005
PA-06	مجتمع وقت Ti1	0.01～10.00s	2.00s	☆	64006
PA-07	تفریقی وقت Td1	0.000～10.000s	0.000s	☆	64007
PA-08	PID الٹنے کی حد فریکوئنسی	0.00 زیادہ سے زیادہ	0.00Hz	☆	64008
PA-09	PID انحراف کی حد	0.0～100.0%	0.0%	☆	64009
PA-10	PID تفریقی پابندی	0.00～100.00%	0.10%	☆	64010
PA-11	PID دی گئی تبدیلی کا وقت	0.00～650.00s	0.00s	☆	64011
PA-12	PID فیڈ بیک فلٹر کرنے کا وقت	0.00～60.00s	0.00s	☆	64012
PA-13	PID آؤٹ پٹ فلٹر کرنے کا وقت	0.00～60.00s	0.00s	☆	64013
PA-15	تناسبی اضافہ KP2	0.0～100.0	20.0	☆	64015
PA-16	مجتمع وقت Ti2	0.01s～10.00s	2.00s	☆	64016
PA-17	تفریقی وقت Td2	0.000s～10.000s	0.000s	☆	64017
PA-18	PID پیرامیٹر کی تبدیلی کی شرائط	0: کوئی تبدیلی نہیں 1: X ٹرمینل کے ذریعے تبدیلی 2: انحراف کی بنیاد پر خودکار تبدیلی	0	☆	64018
PA-19	PID پیرامیٹر تبدیلی کا انحراف 1	0.0%～PA-20	20.0%	☆	64019
PA-20	PID پیرامیٹر تبدیلی کا انحراف 2	PA-19～100 0%	80.0%	☆	64020
PA-21	PID ابتدائی قدر	0.0～100.0%	0.0%	☆	64021
PA-22	PID ابتدائی قدر کو برقرار رکھنے کا وقت	0.00～650.00s	0.00s	☆	64022
PA-23	دو آؤٹ پٹس کے انحراف کی مثبت سمت میں زیادہ سے زیادہ قدر	0.00～100.00%	1.00%	☆	64023
PA-24	دو آؤٹ پٹس کے انحراف کی منفی سمت میں زیادہ سے زیادہ قدر	0.00～100.00%	1.00%	☆	64024
PA-25	جمعی خصوصیت	0: تبدیلی نہ کریں 1: X ٹرمینل کے ذریعے تبدیلی 2: انحراف کی بنیاد پر خودکار تبدیلی	00	☆	64025

4.1 Basic function parameters simple table

PA group PID function

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
PA-26	PID feedback loss detection value	0.0%: Feedback loss without judgment 0.1～100.0%	0.0%	☆	64026
PA-27	PID feedback loss detection time	0.0s～20.0s	0.0s	☆	64027
PA-28	PID shutdown calculation	0: Shutdown without calculation 1: Calculation during shutdown	1	☆	64028

Pb group - swing frequency, fixed length, and counting

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
Pb-00	Swing frequency setting method	0.0%: Feedback loss without judgment 0.1～100.0%	0	☆	64256
Pb-01	Swing frequency amplitude	0.0～100.0%	0.0%	☆	64257
Pb-02	Jumping frequency amplitude	0.0～50.0%	0.0%	☆	64258
Pb-03	Oscillation frequency cycle	0.1～3000.0s	10.0s	☆	64259
Pb-04	Rise time of triangular wave in oscillation frequency	0.1～100.0%	50.0%	☆	64260
Pb-05	Set length	0～65535m	1000m	☆	64261
Pb-06	Actual length	0～65535m	0m	☆	64262
Pb-07	Pulse count per meter	0.1～6553.5	100.0	☆	64263
Pb-08	Set the count value	1～65535	1000	☆	64264
Pb-09	Specify the count value	1～65535	1000	☆	64265

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

PA گروپ PID فنکشن

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
PA-26	PID فیڈبیک نقصان پتہ لگانے کی ویلیو	0.0%: بغیر تجزیے کے فیڈبیک کا نقصان 0.1～100.0%	0.0%	☆	64026
PA-27	PID فیڈبیک نقصان کا پتہ لگانے کا وقت	0.0s～20.0s	0.0s	☆	64027
PA-28	PID شٹ ڈاؤن کا حساب کتاب	0: بغیر حساب کتاب کے شٹ ڈاؤن 1: شٹ ڈاؤن کے دوران حساب کتاب	1	☆	64028

PB گروپ سوئنگنگ فریکوئنسی, مقررہ لمبائی اور گنتی

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
Pb-00	سوئنگنگ فریکوئنسی سیٹ کرنے کا طریقہ	0.0%: بغیر تجزیے کے فیڈبیک کا نقصان 0.1～100.0%	0	☆	64256
Pb-01	سوئنگنگ فریکوئنسی کا اتار چڑھاؤ	0.0～100.0%	0.0%	☆	64257
Pb-02	اچانک تبدیلی کی فریکوئنسی کا اتار چڑھاؤ	0.0～50.0%	0.0%	☆	64258
Pb-03	ارتعاشی فریکوئنسی کا دورانیہ	0.1～3000.0s	10.0s	☆	64259
Pb-04	ارتعاشی فریکوئنسی تکونی ویو اضافے کا وقت	0.1～100.0%	50.0%	☆	64260
Pb-05	مقرر کردہ لمبائی	0～65535m	1000m	☆	64261
Pb-06	اصل لمبائی	0～65535m	0m	☆	64262
Pb-07	فی میٹر پلس کی تعداد	0.1～6553.5	100.0	☆	64263
Pb-08	گنتی کی ویلیو سیٹ کریں	1～65535	1000	☆	64264
Pb-09	گنتی کی مخصوص ویلیو	1～65535	1000	☆	64265

4.1 Basic function parameters simple table

PC group multi-stage instructions and simple PLC

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
PC-00	Multi segment instruction 0	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64512
PC-01	Multi segment instruction 1	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64513
PC-02	Multi segment instruction 2	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64514
PC-03	Multi segment instruction 3	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64515
PC-04	Multi segment instruction 4	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64516
PC-05	Multi segment instruction 5	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64517
PC-06	Multi segment instruction 6	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64518
PC-07	Multi segment instruction 7	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64519
PC-08	Multi segment instruction 8	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64520
PC-09	Multi segment instruction 9	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64521
PC-10	Multi segment instruction 10	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64522
PC-11	Multi segment instruction 11	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64523
PC-12	Multi segment instruction 12	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	645224
PC-13	Multi segment instruction 13	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64525
PC-14	Multi segment instruction 14	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64526
PC-15	Multi segment instruction 15	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64527
PC-16	Simple PLC operation mode	0: Stop at the end of a single run 1: Keep the final value at the end of a single run 2: Keep looping	0	☆	64528

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

PCگروپ کثیر مرحلہ وار ہدایات اور سادہ پی ایل سی

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
PC-00	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 0	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64512
PC-01	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 1	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64513
PC-02	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 2	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64514
PC-03	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 3	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64515
PC-04	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 4	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64516
PC-05	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 5	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64517
PC-06	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 6	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64518
PC-07	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 7	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64519
PC-08	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 8	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64520
PC-09	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 9	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64521
PC-10	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 10	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64522
PC-11	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 11	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64523
PC-12	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 12	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	645224
PC-13	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 13	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64525
PC-14	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 14	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64526
PC-15	کئی حصوں پر مشتمل ہدایات 15	-100.0%～100.0%	0.0%	☆	64527
PC-16	سادہ پی ایل سی آپریٹنگ موڈ	0: ایک رن کے اختتام پر رک جائے 1: ایک رن کے اختتام پر آخری قدر برقرار رکھیں 2: بار بار دہرانا جاری رکھیں	0	☆	64528

4.1 Basic function parameters simple table

PC group multi-stage instructions and simple PLC

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
PC-17	Simple PLC power down memory selection	Position: Power down memory selection 0: No memory after power failure 1: Power off memory Ten digit: Shutdown Memory Selection 0: Shutdown without memory 1: Shutdown memory	00	☆	64529
PC-18	Simple PLC 0-segment running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64530
PC-19	Simple PLC 0 segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64531
PC-20	Simple PLC 1-stage running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64532
PC-21	Simple PLC 1 segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64533
PC-22	Simple PLC 2-stage running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64534
PC-23	Simple PLC 2 segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64535
PC-24	Simple PLC 3-stage running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64536
PC-25	Simple PLC 3 segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64537
PC-26	Simple PLC 4-stage running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64538
PC-27	Simple PLC 4 segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64539
PC-28	Simple PLC 5-stage running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64540
PC-29	Simple PLC 5 segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64541
PC-30	Simple PLC 6-stage running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64542
PC-31	Simple PLC 6 segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64543
PC-32	Simple PLC 7-stage running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64544
PC-33	Simple PLC 7-segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64545
PC-34	Simple PLC 8-segment running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64546

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

PCگروپ کثیر مرحلہ وار ہدایات اور سادہ پی ایل سی

ای ڈی سی ایڈریس	خصوصیت	مقررہ فیکٹری ویلیو	حدِ ترتیب	نام	فنکشن کوڈ
64529	☆	00	مقام: بجلی بند ہونے پر میموری انتخاب 0: بجلی بند ہونے پر میموری محفوظ نہیں 1: بجلی بند ہونے پر میموری محفوظ دسواں ہندسہ: شٹ ڈاؤن میموری کا انتخاب 0: میموری کے بغیر شٹ ڈاؤن 1: میموری کے ساتھ شٹ ڈاؤن	سادہ پی ایل سی بجلی بند ہونے کی صورت میں میموری منتخب کرنے کا اختیار	PC-17
64530	☆	0.0s(h)	0.0s（h）～6553.5s（h）	سادہ پی ایل سی 0- سیگمنٹ دورانیہ	PC-18
64531	☆	0	0～3	سادہ پی ایل سی 0- سیگمنٹ رفتار بڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	PC-19
64532	☆	0.0s(h)	0.0s（h）～6553.5s（h）	سادہ پی ایل سی 1- سیگمنٹ دورانیہ	PC-20
64533	☆	0	0～3	سادہ پی ایل سی 1- سیگمنٹ رفتار بڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	PC-21
64534	☆	0.0s(h)	0.0s（h）～6553.5s（h）	سادہ پی ایل سی 2- سیگمنٹ دورانیہ	PC-22
64535	☆	0	0～3	سادہ پی ایل سی 2- سیگمنٹ رفتار بڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	PC-23
64536	☆	0.0s(h)	0.0s（h）～6553.5s（h）	سادہ پی ایل سی 3- سیگمنٹ دورانیہ	PC-24
64537	☆	0	0～3	سادہ پی ایل سی 3- سیگمنٹ رفتار بڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	PC-25
64538	☆	0.0s(h)	0.0s（h）～6553.5s（h）	سادہ پی ایل سی 4- سیگمنٹ دورانیہ	PC-26
64539	☆	0	0～3	سادہ پی ایل سی 4- سیگمنٹ رفتار بڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	PC-27
64540	☆	0.0s(h)	0.0s（h）～6553.5s（h）	سادہ پی ایل سی 5- سیگمنٹ دورانیہ	PC-28
64541	☆	0	0～3	سادہ پی ایل سی 5- سیگمنٹ رفتار بڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	PC-29
64542	☆	0.0s(h)	0.0s（h）～6553.5s（h）	سادہ پی ایل سی 6- سیگمنٹ دورانیہ	PC-30
64543	☆	0	0～3	سادہ پی ایل سی 6- سیگمنٹ رفتار بڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	PC-31
64544	☆	0.0s(h)	0.0s（h）～6553.5s（h）	سادہ پی ایل سی 7- سیگمنٹ دورانیہ	PC-32
64545	☆	0	0～3	سادہ پی ایل سی 7- سیگمنٹ رفتار بڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	PC-33
64546	☆	0.0s(h)	0.0s（h）～6553.5s（h）	سادہ پی ایل سی 8- سیگمنٹ دورانیہ	PC-34

4.1 Basic function parameters simple table

Pc Group - Multi-segment Instructions and Simple PLC

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
PC-35	Simple PLC 8-segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64547
PC-36	Simple PLC 9-segment running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64548
PC-37	Simple PLC 9-segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64549
PC-38	Simple PLC 10-segment running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64550
PC-39	Simple PLC 10-segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64551
PC-40	Simple PLC 11-segment running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64552
PC-41	Simple PLC 11-segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64553
PC-42	Simple PLC 12-segment running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64554
PC-43	Simple PLC 12-segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64555
PC-44	Simple PLC 13-segment running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64556
PC-45	Simple PLC 13-segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64557
PC-46	Simple PLC 14-segment running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64558
PC-47	Simple PLC 14-segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64559
PC-48	Simple PLC 15-segment running time	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64560
PC-49	Simple PLC 15-segment Acceleration and deceleration time selection	0～3	0	☆	64561
PC-50	Simple PLC operation Time unit	0: s (seconds) 1: h (hours)	0	☆	64562
PC-51	Multi segment instruction 0 given method	0: Function code PC-00 given 1: AI1 2: AI2 3: AI3 external keyboard potentiometer 4: HDI input pulse 5: PID 6: Preset frequency (P0-08) given, UP/DOWN can be modified	0	☆	64563

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

PCگروپ کثیر مرحلہ وار ہدایات اور سادہ پی ایل سی

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
PC-35	سادہ پی ایل سی 8- سیگمنٹ رفتاربڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	0～3	0	☆	64547
PC-36	سادہ پی ایل سی 9- سیگمنٹ دورانیہ	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64548
PC-37	سادہ پی ایل سی 9- سیگمنٹ رفتاربڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	0～3	0	☆	64549
PC-38	سادہ پی ایل سی 10- سیگمنٹ دورانیہ	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64550
PC-39	سادہ پی ایل سی 10- سیگمنٹ رفتاربڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	0～3	0	☆	64551
PC-40	سادہ پی ایل سی 11- سیگمنٹ دورانیہ	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64552
PC-41	سادہ پی ایل سی 11- سیگمنٹ رفتاربڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	0～3	0	☆	64553
PC-42	سادہ پی ایل سی 12- سیگمنٹ دورانیہ	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64554
PC-43	سادہ پی ایل سی 12- سیگمنٹ رفتاربڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	0～3	0	☆	64555
PC-44	سادہ پی ایل سی 13- سیگمنٹ دورانیہ	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64556
PC-45	سادہ پی ایل سی 13- سیگمنٹ رفتاربڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	0～3	0	☆	64557
PC-46	سادہ پی ایل سی 14- سیگمنٹ دورانیہ	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64558
PC-47	سادہ پی ایل سی 14- سیگمنٹ رفتاربڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	0～3	0	☆	64559
PC-48	سادہ پی ایل سی 15- سیگمنٹ دورانیہ	0.0s（h）～6553.5s（h）	0.0s(h)	☆	64560
PC-49	سادہ پی ایل سی 15- سیگمنٹ رفتاربڑھانے اور گھٹانے کے وقت کا انتخاب	0～3	0	☆	64561
PC-50	سادہ پی ایل سی آپریشن کا وقت کا پیمانہ	s:0(سیکنڈز) h:1 (گھنٹے)	0	☆	64562
PC-51	کثیر حصوں کی ہدایت (0) کی دی جانے والی صورت	0: فنکشن کوڈ PC-00 1: AI1 2: AI2 3: AI3 بیرونی کی بورڈ پوٹینشیو میٹر 4: HDI ان پٹ پَلس 5: PDI 6: پہلے سے مقرر کردہ فریکوئنسی (P0-08) اوپر/نیچے کی تبدیلی ممکن ہے	0	☆	64563

4.1 Basic function parameters simple table

Pd group communication parameters

Function code	Name	Setting range		Leave factory value	prop-erty	EDC address
Pd-00	Baud rate	0：300BPS 1：600BPS 2：1200BPS 3：2400BPS 4：4800BPS	5：9600BPS 6：19200BPS 7：38400BPS 8：57600BPS 9: Reserved	5	☆	64768
Pd-01	Data format	0: No verification (8-N-2) 1: Even verification (8-E-1) 2: Odd verification (8-O-1) 3: No verification (8-N-1)		3	☆	64769
Pd-02	Local address	1～247		1	☆	64770
Pd-03	Response delay	0～20ms		2	☆	64771
Pd-04	Communication timeout	0.0 (invalid), 0.1s~60.0s		0.0	☆	64772
Pd-05	Data transmission format selection	1: Standard MODBUS protocol		1	☆	64773
Pd-06	Communication reading current resolution	0：0.01A 1：0.1A		0	☆	64774
Pd-07	Reserved	-		0	☆	64775

PP Group - Function Code Management

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
PP-00	Password	0～65535	00000	☆	7936
PP-01	Parameter initialization	0: No operation 01: Restore factory parameters, excluding motor parameters 02: Clear record information 03: Restore factory parameters, including motor parameters 04: Reserved 10: Switch to 60HZ mode	000	★	7937
PP-02	Function parameter group display selection	Position: U group display selection Ten digits: Group A display selection Hundred digit: Group B display selection 0: Not displayed 1: Display	111	★	7938
PP-04	Function code modification attribute	0: modifiable 1: non modifiable	0	☆	7940
PP-05	Reserved	-	-	-	-

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

PDگروپ مواصلاتی ترتیبات

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب		مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
Pd-00	باؤڈ ریٹ	300BPS :0 600BPS :1 1200BPS :2 2400BPS :3 4800BPS :4	9600BPS : 5 19200BPS : 6 38400BPS : 7 57600BPS : 8 9 : محفوظ شدہ	5	☆	64768
Pd-01	ڈیٹا کا فارمیٹ	0: کوئی تصدیق نہیں (8-N-2) 1: جفت تصدیق (8-E-1) 2: طاق تصدیق (8-O-1) 3: کوئی تصدیق نہیں (8-N-1)		3	☆	64769
Pd-02	مقامی پتہ	1～247		1	☆	64770
Pd-03	جواب میں تاخیر	0～20ms		2	☆	64771
Pd-04	رابطے کا وقت ختم	0.0 , 0.1s~60.0s		0.0	☆	64772
Pd-05	ڈیٹا منتقل کرنے کے فارمیٹ کا انتخاب	معیاری موڈبس پروٹوکول		1	☆	64773
Pd-06	رابطے سے پڑھے کرنٹ کی ریزولوشن	0：0.01A 1：0.1A		0	☆	64774
Pd 07	محفوظ شدہ / مخصوص	-		0	☆	64775

PPگروپ فعلی کوڈ کا انتظام

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
PP-00	پاس ورڈ	0～65535	00000	☆	7936
PP-01	پیرامیٹر کی ابتدائی ترتیب	0: کوئی عمل نہیں 1: فیکٹری سیٹنگز بحال کریں (موٹر سیٹنگز کے بغیر) 2: ریکارڈ شدہ معلومات کو حذف کریں 3: فیکٹری سیٹنگز بحال کریں (موٹر سیٹنگز سمیت) 4: محفوظ شدہ 10: 60 ہرٹز موڈ میں منتقل کریں	000	★	7937
PP-02	فعلی پیرامیٹر گروپ کی نمائش کا انتخاب	پوزیشن: یو گروپ کی نمائش کا انتخاب دہائی : گروپ A کی نمائش کا انتخاب سینکڑا : گروپ A کی نمائش کا انتخاب 0: ظاہر نہ کریں 1: ظاہر کریں	111	★	7938
PP-04	فنکشن کوڈ میں ترمیم کی خاصیت	0: قابل ترمیم 1: ناقابل ترمیم	0	☆	7940
PP-05	محفوظ شدہ / مخصوص	-	-	-	-

4.1 Basic function parameters simple table

A0 group torque control parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
A0-00	Speed/torque selection	0: Speed control 1: Torque control	0	☆	40960
A0-01	Torque setting source	0: A0-03 setting 1: AI1 setting 2: AI2 setting 3: AI3 keyboard potentiometer setting 4: HDI high-speed pulse setting 5: Communication settings 6：MIN(AI1,AI2) 7：MAX(AI1,AI2) Note: 1-7 full range corresponds to A0-03 digital setting	0	★	40961
A0-02	retain	-	-	-	-
A0-03	Torque digital setting	-200.0%～200.0%	150.0%	☆	40963
A0-04	retain	-	-	-	-
A0-05	Maximum frequency of forward torque	0.00Hz to maximum frequency (P0-10)	50.00Hz	☆	40965
A0-06	Maximum frequency of torque reversal	0.00Hz to maximum frequency (P0-10)	50.00Hz	☆	40966
A0-07	Torque to acceleration time	0～655.35s	0.00s	☆	40967
A0-08	Torque deceleration time	0～655.35s	0.00s	☆	40968

A5 group control optimization parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
A5-00	DPWM switching upper limit frequency	0.00Hz～15.00Hz	12.00Hz	☆	42240
A5-01	PWM modulation method	0: Asynchronous modulation 1: Synchronous modulation	0	☆	42241
A5-02	Dead zone compensation mode selection	0: No compensation 1: Compensation mode 1 2: Compensation Mode 2	1	☆	42242
A5-03	Random PWM Depth	0: Random PWM is invalid 1-10: PWM carrier frequency random depth	0	☆	42243
A5-04	Quick current limiting enable	0: Do not enable 1: Enable	1	☆	42244
A5-05	Current detection compensation	0～100	5	☆	42245

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

A0 گروپ ٹارک کنٹرول ترتیبات

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
A0-00	رفتار/ٹارک کا انتخاب	0: اسپیڈ کنٹرول 1: ٹارک کنٹرول	0	☆	40960
A0-01	ٹارک سیٹنگ کا ذریعہ	0: A0-03 سیٹنگ 1: AI1 سیٹنگ 2: AI2 سیٹنگ 3: AI3 کی بورڈ پوٹینشو میٹر سیٹنگ 4: HDI تیز رفتار پلس سیٹنگ 5: مواصلاتی سیٹنگز 6: کم از کم (AI1 AI2) 7: زیادہ سے زیادہ (AI1 AI2) نوٹ: مکمل رینج A0-03 ڈیجیٹل سیٹنگ کے مطابق	0	★	40961
A0-02	برقرار رکھنا	-	-	-	-
A0-03	ٹارک کی ڈیجیٹل سیٹنگ	-200.0%～200.0%	150.0%	☆	40963
A0-04	برقرار رکھنا	-	-	-	-
A0-05	فارورڈ ٹارک زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	0.00Hz زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	50.00Hz	☆	40965
A0-06	ٹارک ریورسل زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	0.00Hz زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	50.00Hz	☆	40966
A0-07	ٹارک سے ایکسیلریشن کا وقت	0～655.35s	0.00s	☆	40967
A0-08	ٹارک سے ڈیسیلریشن کا وقت	0～655.35s	0.00s	☆	40968

A5 گروپ کنٹرول آپٹیمائزیشن کے پیرا میٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
A5-00	DPWM سوئچنگ زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی	0.00Hz～15.00Hz	12.00Hz	☆	42240
A5-01	PWM موڈیولیشن کا طریقہ	0: غیر متزامن موڈیولیشن 1: متزامن موڈیولیشن	0	☆	42241
A5-02	ڈیڈ زون معاوضے کے موڈ کا انتخاب	0: کوئی معاوضہ نہیں 1: معاوضے کا موڈ 1 2: معاوضے کا موڈ 2	1	☆	42242
A5-03	رینڈم PWM کی گہرائی	0: رینڈم PWM غیر مؤثر ہے 1-10:PWM کیریئر فریکوئنسی رینڈم گہرائی	0	☆	42243
A5-04	کرنٹ کو تیزی سے محدود کرنے کی اجازت	0: فعال نہ کریں 1: فعال کریں	1	☆	42244
A5-05	کرنٹ کی ڈیٹیکشن کا معاوضہ	0～100	5	☆	42245

4.1 Basic function parameters simple table

A5 group control optimization parameters

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
A5-06	Undervoltage point setting	100.0～2000.0V	Model determination	☆	42246
A5-07	SVC optimization mode selection	0: Not optimized 1: Optimization Mode 1 2: Optimization Mode 2	1	☆	42247
A5-08	Dead time adjustment	100～200%	150%	☆	42248
A5-09	Overvoltage point setting	200.0-2500.0V	Model determination	★	42249

B0 group intelligent constant pressure water supply parameter table (applicable to constant temperature control)

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
b0-00	Range of pressure sensor	0～99.99Bar（kg）	10.00	☆	45056
b0-01	Target pressure number given Note: The target pressure is selected by PA-01	0～99.99Bar（kg）	5.00	☆	45057
b0-02	Sleep pressure	0-150.0% (linked by target pressure ratio) Note: The maximum value is limited by (b0-00/b0-01) * 100%	100.0%	☆	45058
b0-03	Awaken stress	0-100.0% (linked by target pressure ratio)	95.0%	☆	45059
b0-04	Pressure deviation amount	0-100.0% (linked by target pressure ratio)	2.0%	☆	45060
b0-05	Sleep delay	0-6553.5s (0: sleep off)	20.0s	☆	45061
b0-06	Wake up delay	0～6553.5s	0.0s	☆	45062
b0-07	Pressure upper limit protection value	0-200.0% (linked by target pressure ratio)	120.0%	☆	45063
b0-08	Pressure upper limit protection shutdown delay	0-6553.5s (0: turn off detection)	0.0s	☆	45064
b0-09	Constant voltage forced sleep delay	0-6553.5s (0: turn off detection)	0.0s	☆	45065
b0-10	Quantity setting of auxiliary pumps	0-4 (0: turn off one to many)	0	☆	45066
b0-11	Pressure tolerance of auxiliary pump	0-100.0% (linked by target pressure ratio)	5.0%	☆	45067
b0-12	Add auxiliary pump delay	0～6553.5s	30.0s	☆	45068
b0-13	Pressure tolerance of auxiliary pump	0-100.0% (linked by target pressure ratio)	5.0%	☆	45069
b0-14	Delay of auxiliary pump	0～6553.5s	30.0s	☆	45070

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

A5 گروپ کنٹرول آپٹیمائزیشن کے پیرا میٹرز

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
A5-06	کم وولٹیج پوائنٹ کی سیٹنگ	100.0～2000.0V	ماڈل کا تعین	☆	42246
A5-07	ایس وی سی آپٹیمائزیشن موڈ کا انتخاب	0: آپٹیمائز نہیں کیا گیا 1: آپٹیمائزیشن موڈ 2: آپٹیمائزیشن موڈ	1	☆	42247
A5-08	ڈیڈ ٹائم کی ایڈجسٹمنٹ	100～200%	150%	☆	42248
A5-09	کم وولٹیج پوائنٹ کی سیٹنگ	200.0-2500.0V	ماڈل کا تعین	★	42249

B0 گروپ ذہین مستقل دباؤ واٹر سپلائی کے پیرا میٹرز (مستقل درجہ حرارت کنٹرول کے لیے موزوں)

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
b0-00	پریشر سینسر کی حد	0～99.99Bar（kg）	10.00	☆	45056
b0-01	ہدف پریشر کی دی گئی قدر	0～99.99Bar（kg）	5.00	☆	45057
b0-02	نیند کا دباؤ	0-150.0% ہدف پریشر کے تناسب سے منسلک نوٹ: زیادہ سے زیادہ ویلیو 100%*(b0-00/b0-01) سے محدود ہے	100.0%	☆	45058
b0-03	بیداری کا دباؤ	0-100.0% ہدف پریشر کے تناسب سے منسلک	95.0%	☆	45059
b0-04	پریشر انحراف کی مقدار	0-100.0% ہدف پریشر کے تناسب سے منسلک	2.0%	☆	45060
b0-05	نیند میں تاخیر	0-6553.5s نیند کا اختتام	20.0s	☆	45061
b0-06	بیداری میں تاخیر	0～6553.5s	0.0s	☆	45062
b0-07	پریشر کی بالائی حد کا تحفظ	0-200.0% ہدف پریشر کے تناسب سے منسلک	120.0%	☆	45063
b0-08	پریشر کی حد سے بند ہونے کی تاخیر	0-6553.5s بند ہونے کی شناخت	0.0s	☆	45064
b0-09	مستقل وولٹیج پر زبردستی نیند	0-6553.5s بند ہونے کی شناخت	0.0s	☆	45065
b0-10	ضمنی پمپس کی مقدار کی ترتیب	0-4 ہدف پریشر کے تناسب سے منسلک	0	☆	45066
b0-11	ضمنی پمپس کے لیے دباؤ کی برداشت	0-100.0%	5.0%	☆	45067
b0-12	ضمنی پمپ کی تاخیر	0～6553.5s	30.0s	☆	45068
b0-13	ضمنی پمپ کے لیے پریشر برداشت	0-100.0% ہدف پریشر کے تناسب سے منسلک	5.0%	☆	45069
b0-14	ضمنی پمپ کی تاخیر	0～6553.5s	30.0s	☆	45070

4.1 Basic function parameters simple table

B0 group intelligent constant pressure water supply parameter table (applicable to constant temperature control)

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
b0-15	Pressure upper limit emergency reduction auxiliary pump delay (Seize the normal pump reduction time of b0-14)	0～6553.5s	3.0s	☆	45071
b0-16	Water shortage protection pressure	0-100.0% (linked by target pressure ratio) Note: Detection begins when the frequency exceeds the upper limit	20.0%	☆	45072
b0-17	Water shortage protection delay	0-6553.5s (0: turn off detection)	0.0s	☆	45073
b0-18	Sleep mode selection	0: Turn off sleep mode 1: Pressure sleep (feedback pressure ≥ b0-02) 2: Frequency sleep (output frequency ≤ b0-19) 3: Sleep pressure (b0-02)+sleep frequency (b0-19)	20.0%	★	45074
b0-19	Sleep detection frequency	0.00Hz to maximum frequency (P0-10) Note: Only valid for b0-18=2	20.00Hz	☆	45075
b0-20	Selection of pressure protection faults	00～11 Position: Overpressure upper limit protection (b0-07) Tenth digit: Water shortage and under pressure protection (b0-16) 0: No fault reported 1: Report a malfunction Note: Undervoltage fault Err70, Overvoltage fault Err71	00	★	45076
b0-21	Sleep shutdown mode	0: Slow down and stop the machine 1: Free Parking	0	★	45077

U0 parameter monitoring group

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
U0-00	Operating frequency (Hz)	--	0.01Hz	●	28672
U0-01	Set frequency (Hz)	--	0.01Hz	●	28673
U0-02	Bus voltage (V)	--	0.1V	●	28674
U0-03	Output voltage (V)	--	1V	●	28675
U0-04	Output current (A)	--	0.01A	●	28676

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

B0 گروپ ذہین مستقل دباؤ واٹر سپلائی کے پیرا میٹرز (مستقل درجہ حرارت کنٹرول کے لیے موزوں)

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
b0-15	دباؤ کی بالائی حد پر ہنگامی اضافی پمپ کی کمی میں تاخیر B0-14 کی نارمل پمپ کمی کے وقت کو روکیں	0～6553.5s	☆	3.0s	45071
b0-16	پانی کی کمی سے بچاؤ کا پریشر	0-100.0% ہدف پریشر کے تناسب سے منسلک جب فریکوئنسی بالائی حد سے تجاوز کرے تو ڈیٹیکشن شروع ہوگی	☆	20.0%	45072
b0-17	پانی کی کمی سے بچاؤ میں تاخیر	0-6553.5s 0: ڈیٹیکشن بند کریں	☆	0.0s	45073
b0-18	سلیپ موڈ کا انتخاب	0: سلیپ موڈ بند کریں 1: پریشر سلیپ (جب فیڈبیک B0-02 ≥ پریشر ہو) 2: فریکوئنسی سلیپ (آؤٹ پٹ فریکوئنسی B0-19 ≤) 3: سلیپ پریشر (B0-02)+ فریکوئنسی سلیپ (B0-19)	★	20.0%	45074
b0-19	سلیپ ڈیٹیکشن فریکوئنسی	0.00Hz زیادہ سے زیادہ فریکوئنسی نوٹ: صرف (B0-18=2) کے لیے درست ہے	☆	20.00Hz	45075
b0-20	پریشر پروٹیکشن فالٹس کا انتخاب	00～11 پوزیشن: زیادہ پریشر کی بالائی حد سے بچاؤ (B0-07) دسواں ہندسہ: پانی کی کمی اور کم پریشر سے بچاؤ 0: کوئی فالٹ رپورٹ نہیں ہوا 1: خرابی کی اطلاع دیں نوٹ: کم وولٹیج فالٹ Err70 زیادہ وولٹیج فالٹ Err71	★	00	45076
b0-21	سلیپ شٹ ڈاؤن موڈ	0: رفتار کم کریں اور مشین بند کریں 1: فری پارکنگ	★	0	45077

U0 گروپ پیرامیٹر مانیٹرنگ

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
U0-00	کام کی فریکوئنسی (Hz)	--	●	0.01Hz	28672
U0-01	سیٹ کی گئی فریکوئنسی (Hz)	--	●	0.01Hz	28673
U0-02	بس وولٹیج (V)	--	●	0.1V	28674
U0-03	آؤٹ پٹ وولٹیج (V)	--	●	1V	28675
U0-04	آؤٹ پٹ کرنٹ (A)	--	●	0.01A	28676

4.1 Basic function parameters simple table

U0 parameter monitoring group

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	prop-erty	EDC address
U0-05	Output power (kW)	--	0.1kW	●	28677
U0-06	Output torque (%)	--	0.1%	●	28678
U0-07	X input status	--	1	●	28679
U0-08	Y output status	--	1	●	28680
U0-09	AI1 voltage (V)	--	0.01V	●	28681
U0-10	AI2 voltage (V)	--	0.01V	●	28682
U0-11	AI3 panel potentiometer voltage	--	0.01V	●	28683
U0-12	Count value	--	1	●	28684
U0-13	Length value	--	1	●	28685
U0-14	Load speed display	--	1	●	28686
U0-15	PID setting (dimensionless) PID set pressure value (water supply activation)	--	1 0.01kg	●	28687
U0-16	PID feedback (dimensionless) PID feedback pressure value (water supply activation)	--	1 0.01kg	●	28688
U0-17	PLC stage	--	1	●	28689
U0-18	HDI input pulse frequency (Hz)	--	0.01kHz	●	28690
U0-19	Feedback speed (unit: 0.1Hz)	--	0.1Hz	●	28691
U0-20	Remaining running time	--	0.1Min	●	28692
U0-21	AI1 pre calibration voltage	--	0.001V	●	28693
U0-22	AI2 pre calibration voltage	--	0.001V	●	28694
U0-23	Voltage before panel potentiometer calibration	--	0.001V	●	28695
U0-24	Linear velocity	--	1m/Min	●	28696
U0-25	Current power on time	--	1Min	●	28697
U0-26	Current running time	--	0.1Min	●	28698
U0-27	HDI input pulse frequency	--	1Hz	●	28699
U0-28	Communication settings	--	0.01%	●	28700
U0-30	Main frequency X display	--	0.01Hz	●	28702
U0-31	Auxiliary frequency Y display	--	0.01Hz	●	28703
U0-32	View any memory address value	--	1	●	28704
U0-35	Target torque (%)	--	0.1%	●	28707

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

U0 گروپ پیرامیٹر نگرانی

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
U0-05	آؤٹ پٹ پاور (KW)	--	0.1kW	●	28677
U0-06	آؤٹ پٹ ٹارک (%)	--	0.1%	●	28678
U0-07	اِن پٹ کی حالت X	--	1	●	28679
U0-08	آؤٹ پٹ کی حالت Y	--	1	●	28680
U0-09	AI1 وولٹیج (V)	--	0.01V	●	28681
U0-10	AI2 وولٹیج (V)	--	0.01V	●	28682
U0-11	AI3 پینل پوٹینشیو میٹر وولٹیج	--	0.01V	●	28683
U0-12	گنتی کی قیمت	--	1	●	28684
U0-13	لمبائی کی قیمت	--	1	●	28685
U0-14	لوڈ اسپیڈ کی نمائش	--	1	●	28686
U0-15	PID سیٹنگ (بلا اکائی / بے پیمائش) PID طے شدہ دباؤ کی قیمت (پانی کی فراہمی کا آغاز)	--	1 0.01kg	●	28687
U0-16	PID فیڈبیک (بلا اکائی) PID فیڈبیک دباؤ کی قیمت (پانی کی فراہمی کا آغاز)	--	1 0.01kg	●	28688
U0-17	PLC کا مرحلہ	--	1	●	28689
U0-18	HDI اِن پٹ پلس فریکوئنسی	--	0.01kHz	●	28690
U0-19	فیڈبیک کی رفتار (0.1Hz)	--	0.1Hz	●	28691
U0-20	باقی رہ جانے والا چلنے کا وقت	--	0.1Min	●	28692
U0-21	AI1 کی پری کلیبریشن وولٹیج	--	0.001V	●	28693
U0-22	AI2 کی پری کلیبریشن وولٹیج	--	0.001V	●	28694
U0-23	پینل پوٹینشیو میٹر کی کلیبریشن سے پہلے کی وولٹیج	--	0.001V	●	28695
U0-24	خطی رفتار	--	1m/Min	●	28696
U0-25	موجودہ آن ہونے کا وقت	--	1Min	●	28697
U0-26	موجودہ چلنے کا وقت	--	0.1Min	●	28698
U0-27	HDI اِن پٹ پلس فریکوئنسی	--	1Hz	●	28699
U0-28	کمیونیکیشن سیٹنگز	--	0.01%	●	28700
U0-30	مین فریکوئنسی ڈسپلے X	--	0.01Hz	●	28702
U0-31	ضمنی فریکوئنسی ڈسپلے Y	--	0.01Hz	●	28703
U0-32	کسی بھی میموری ایڈریس کی قیمت دیکھیں	--	1	●	28704
U0-35	ہدفی ٹارک (%)	--	0.1%	●	28707

4.1 Basic function parameters simple table

U0 parameter monitoring group

Function code	Name	Setting range	Leave factory value	property	EDC address
U0-36	Current number of auxiliary pumps for work	--	0	●	28708
U0-37	Power factor perspective	--	0.1°	●	28709
U0-39	retain	--	1V	●	28711
U0-40	retain	--	1V	●	28712
U0-41	Intuitive display of X input status	--	1	●	28713
U0-42	Y Input Status Visual Display	--	1	●	28714
U0-43	Visual display of X function status 1	--	1	●	28715
U0-44	Visual display of X function status 2	--	1	●	28716
U0-45	Fault information	--	1	●	28717
U0-59	Set frequency (%)	--	0.01%	●	28731
U0-60	Operating frequency (%)	--	0.01%	●	28732
U0-61	Inverter status	--	1	●	28733
U0-62	Current fault code	--	1	●	28734
U0-65	Torque upper limit	--	0.1%	●	28737
U0-66	U-phase current display (A)	--	0.01A	●	28738
U0-67	V-phase current display (A)	--	0.01A	●	28739
U0-68	W-phase current display (A)	--	0.01A	●	28740

4.1 بنیادی فنکشن پیرامیٹرز کا آسان جدول

U0 گروپ پیرامیٹر نگرانی

فنکشن کوڈ	نام	حدِ ترتیب	مقررہ فیکٹری ویلیو	خصوصیت	ای ڈی سی ایڈریس
U0-36	موجودہ معاون پمپوں کی تعداد (جو کام کر رہے ہیں)	--	0	●	28708
U0-37	پاور فیکٹر کی حالت	--	0.1°	●	28709
U0-39	برقرار رکھنا	--	1V	●	28711
U0-40	برقرار رکھنا	--	1V	●	28712
U0-41	X ان پٹ کی سمجھ میں آنے والی نمائش	--	1	●	28713
U0-42	Y ان پٹ کی بصری حالت	--	1	●	28714
U0-43	X فنکشن کی بصری نمائش 1	--	1	●	28715
U0-44	Y فنکشن کی بصری نمائش 2	--	1	●	28716
U0-45	خرابی کی معلومات	--	1	●	28717
U0-59	سیٹ کردہ فریکوئنسی (%)	--	0.01%	●	28731
U0-60	عملیاتی فریکوئنسی (%)	--	0.01%	●	28732
U0-61	انورٹر کی حالت	--	1	●	28733
U0-62	موجودہ خرابی کا کوڈ	--	1	●	28734
U0-65	ٹارک کی زیادہ سے زیادہ حد	--	0.1%	●	28737
U0-66	U- فیز کرنٹ کی نمائش (A)	--	0.01A	●	28738
U0-67	V- فیز کرنٹ کی نمائش (A)	--	0.01A	●	28739
U0-68	W-فیز کرنٹ کی نمائش (A)	--	0.01A	●	28740

P0-29 Industry Application Macro Usage Instructions

When using macro parameters, it is important to note that the macro functions of this machine are intended to reduce the number of function code parameters configured by customers. Not all parameters are considered 100% complete. If there are any problems encountered during on-site use, specific analysis should be conducted, and one's own experience should be utilized to adjust some helpful parameters to achieve the best usage effect.

When a macro has already been set, it is recommended to perform P0-29=10000 to restore the factory value before switching to another macro.

1、 Restore factory parameter macro

(P0-29=0, excluding motor parameter group)

P0-29=10000 is equivalent to the factory reset effect of PP-01=1. Before executing industry application macro operations, please execute P0-29=10000 once.

2、 Constant pressure water supply macro

(Tip: 1bar=1kg=0.1MPa=10m water column)

The characteristics of this constant pressure water supply: directly selecting the water supply macro, then inputting the sensor range value and target pressure, other parameters can be basically unchanged to directly achieve high-efficiency constant water supply control, with strong pressure regulation ability and quick and sensitive response. Therefore, it is superior to traditional PID control frequency based water supply control, with more stable pressure, energy saving and other advantages. At the same time, it has a better constant pressure and pressure holding effect on sites with pressure tanks. And the motherboard dual relay can directly achieve one to three, or with the external relay control of Y1 and HDO terminals, it can achieve up to one to five water supply. It has independent pump adding and reducing pressure and delay control, and can also achieve dedicated time control for emergency pump reduction when overpressure occurs. By appropriately reducing the time value of the emergency auxiliary pump reduction delay for the upper pressure limit of b0-15, the pump can be quickly reduced and stopped, avoiding the problem of rapid water pressure rise. In addition, the keyboard can switch between directly monitoring the pressure setting target value or pressure feedback value through the shift key. When running again after power failure, the monitoring content remains unchanged. At the same time, this machine also directly supports dual display keyboard monitoring of pressure setting values and feedback values.

1. Single pump variable frequency constant pressure water supply macro: When P0-29=1, it automatically initializes some parameters.

Note 1: After selecting any water supply macro in P0-29, press the shift key to display the set pressure value on the upstream digital tube (first digital tube) (default is 5.00KG), and the unit AV light of the first digital tube will light up at the same time; the downstream digital tube (second digital tube) will monitor the feedback pressure value, and the corresponding unit AV light of the digital tube will light up at the same time.

Note 2: Overwater pressure protection: Immediate shutdown mode: P6-10=1 (free parking)

P0-29 انڈسٹری اپلیکیشن میکرو استعمال کے ہدایات

جب میکرو پیرامیٹرز کا استعمال کریں، تو یہ اہم ہے کہ مشین کے میکرو فنکشنز صارفین کے ذریعے ترتیب دیے گئے فنکشن کوڈ پیرامیٹرز کی تعداد کو کم کرنے کے لیے ہیں-
تمام پیرامیٹرز کو 100٪ مکمل تصور نہیں کیا جاتا ہے- اگر کسی مسئلے کا سامنا کرنا پڑتا ہے تو، خاص تجزیہ کیا جائے اور صارفین کا تجربہ استعمال کرکے کچھ مددگار پیرامیٹرز کو بہتر استعمال کے اثرات حاصل کرنے کے لیے ایڈجسٹ کریں-

جب ایک میکرو پہلے سے مقرر کیا گیا ہو، تو P0-29=10000 انجام دینے کی سفارش کی جاتی ہے تاکہ فیکٹری ویلیو بحال کریں-

فیکٹری پیرامیٹر میکرو بحال کریں .1
(موٹر پیرامیٹر گروپ کو خارج کریں ،P0-29=0)
فیکٹری ریسیٹ اثر کے برابر ہے- PP-01=1 ،P0-29=10000
P0-29=10000 انڈسٹری اپلیکیشن میکرو آپریشنز انجام دینے سے پہلے، براہ کرم ایک بار انجام دیں-

مسلسل دباؤ پانی کی فراہمی میکرو .2
(نوٹ: 1بار=1کلوگرام فی مربع سینٹی میٹر=10میٹر واٹر کالم)

مسلسل دباؤ پانی کی فراہمی کی خصوصیات:
پانی کی فراہمی میکرو کو منتخب کرنے کے بعد، پانی کی فراہمی اور ہدف دباؤ منتخب کریں، دیگر پیرامیٹرز تقریباً بغیر تبدیل کیے اعلیٰ کارکردگی پانی کی فراہمی کنٹرول حاصل کرنے کے لیے-
کنٹرول فریکوئنسی کو دستی کنٹرول میں PID، پانی کی فراہمی کا کنٹرول غیر معمولی ہونے پر تبدیل کر کے آہستہ آہستہ بہاؤ کو کم کیا جاتا ہے-
اگر دباؤ پانی کی فراہمی غیر معمولی ہو، تو براہ کرم دباؤ کی حالت کا جائزہ لیں-

نوٹس:
کسی بھی پانی کی فراہمی میکرو کے انتخاب کے بعد، دباؤ کا منتخب کردہ قدر ڈیجیٹل ٹیوب پر ظاہر ہوتا ہے- .1
اضافی پانی دباؤ تحفظ: فوری بندش موڈ: P6-10=1 (فری پارکنگ) .2

Note 3: No sleep requirement: To disable sleep, set b0-05=0.0 (sleep delay), and b0-09=0.0 (frequency limit beyond target pressure protection delay), turn off the lower limit frequency overpressure protection to achieve the desired effect. However, it should be noted that the overpressure shutdown parameters b0-07 and b0-08 are still in effect, and it depends on whether they need to be turned off on site.

Note 4: Water shortage protection: When b0-16 and b0-17 run to the upper frequency limit and the water shortage protection delay is reached, stop the machine and report a water shortage fault Err70.

Note 5: b0-20 can be used to set whether to turn on water shortage fault (Err70) or overpressure fault (Err71).

P0-01=2, P0-02=1, P0-03=8, P0-14=20.00Hz, p4-18=2.00, P7-03=8015, P7-04=0001, P7-05=3003, P7-17=15, P7-18=16, PA-00=3, PA-05=50.0, PA-06=0.10, PA-28=0 (if you want to speed up the reaction rate, you can increase the value of PA-05 and decrease the value of PA-06); Slow down the reaction speed, these two parameters are reversed), AI1 defaults to 0~10V input as PID pressure feedback. If you need to change it to 4~20MA input, please add parameters: P4-13=2.00V, P4-37=11 (set 1 as current input type). The default AI2 input for the frequency converter itself is 0-20mA. If AI2 is used as the PID pressure feedback source, the corresponding supplementary parameters are P4-18=2.00V and P4-37=10. When AI1 and AI2 are changed to current input, a 24V terminal needs to be connected in series as the sensor power supply.

Attention: If the water supply macro function is selected and the default feedback source AI1 is changed to AI2 as the voltage feedback source, it is necessary to manually change P4-18 from 2.00V to 0.00V, and change the ten digit value of P4-37 from 1 to 0. PA-02=1 to use AI2 as the voltage feedback source.

The B0 group is a constant pressure water supply parameter group, where B0-00 is the range of the pressure sensor that needs to be accurately inputted. For example, if the maximum value of the sensor is marked as 1.6MP, then B0-00=16.00kg.

PA-00 is used to select the target pressure source. The default is 7 keyboard UP/DOWN up and down keys to adjust the target pressure value. b0-01 defaults to 5.00kg and can be changed as needed. The sleep and wake-up pressure, as well as related delays, can be adjusted. Sleep, wake-up, and various pressure deviations are automatically adjusted in conjunction with the percentage value of the target pressure, and can work stably without the need for adjustment.

*B0-07=110% (if the target pressure is 5.0 kg, the overpressure protection is 5.5 kg) is the upper limit protection value for overpressure. When this water pressure is exceeded, the timer protection is activated. When emergency protection is required, set P06-10=1 (i.e. set the frequency converter to free parking mode) to achieve overpressure emergency protection..

Attention: Regarding the wiring of the frequency converter for constant pressure water supply, please solve it yourself and do not describe it here.

نوٹ 3: نیند کی ضرورت کا خاتمہ

b0-09=0.0 مقرر کریں، اور (نیند میں تاخیر) b0-05=0.0 ،نیند کو غیر فعال کرنے کے لیے
نچلی حد فریکوئنسی پر دباؤ کے تحفظ کو ،(ہدف دباؤ تحفظ میں تاخیر سے آگے فریکوئنسی کی حد)
بند کریں تاکہ مطلوبہ اثر حاصل کیا جا سکے-

ابھی بھی مؤثر b0-08 اور b0-07 تاہم، یہ یاد رکھنا ضروری ہے کہ اوور پریشر فنکشن پیرامیٹرز
ہیں، اور ایسے مواقع پر جہاں ان کو بھی بند کرنا ضروری ہو-

نوٹ 4: پانی کی کمی کا تحفظ

اعلی فریکوئنسی حد اور پانی کی کمی کے تحفظ میں تاخیر پہنچے، b0-17 اور b0-16 جب
رپورٹ کریں- Er70 مشین روکیں اور پانی کی کمی خرابی
کو فعال کرنے یا غیر فعال کرنے (Er71) یا اوور پریشر خرابی (Er70) نوٹ 5: پانی کی کمی خرابی
کا استعمال کیا جا سکتا ہے- b0-20 کے لیے

P0-01=2, P0-02=1, P0-03=8, P0-14=20.00Hz, p4-18=2.00, P7-03=8015, P7-04=0001
P7-05=3003 P7-17=15 P7-18=16 PA-00=3 PA-05=50 0 PA-06=0 10 PA-28=0
کی قدر P4-06 کی قدر بڑھائیں اور P4-05 اگر ردعمل کی رفتار میں تیزی کے ساتھ خرابی ہو، تو)
(کم کریں- ردعمل کی رفتار کو کم کرنے کے لیے، ان دونوں پیرامیٹرز کو الٹا ایڈجسٹ کریں-

میں تبدیل mVاستعمال کی جاتی ہے- اگر اسے 5 mVفیڈبیک سگنل کے لیے ڈیفالٹ قدر 10
کرنے کی ضرورت ہو، تو پیرامیٹرز ایڈجسٹ کریں-

گروپ مستقل دباؤ پانی کی فراہمی پیرامیٹر گروپ کے اندر دباؤ b0 ،دباؤ فیڈبیک کے لیے PID
پیرامیٹرز کی حد کو درست طریقے سے درج کریں-

:توجہ

میں تبدیل کرتے AI2 کو AI1 مستقل دباؤ پانی کی فراہمی کے لیے، ڈیفالٹ فیڈبیک ذریعہ
وقت، پیرامیٹرز کو دستی طور پر ایڈجسٹ کریں-

2. One drag three constant pressure water supply macro: P0-29=2, can achieve a constant pressure water supply mode of 1 variable frequency pump dragging 2 power frequency pumps

This mode is based on the initialization default parameter conditions of the "Single Pump Variable Frequency Constant Pressure Water Supply Macro" above, and adds the following default parameters:

P5-02=50 (RLY1 is auxiliary pump 1), P5-03=51 (RLY2 is auxiliary pump 2), P5-25=0.3S, P5-26=0.3S, b0-11=2 (two auxiliary pumps). For more control parameters, please refer to the B0 group of constant pressure water supply parameters.

3. One to five constant pressure water supply macro: P0-29=3, can achieve a constant pressure water supply mode of 1 variable frequency pump dragging 4 power frequency pumps:

This mode is based on the initialization default parameter conditions of the "One to Three Constant Pressure Water Supply Macro" above, and adds the following default parameters:

P5-04=52 (Y1 is auxiliary pump 3), P5-01=53 (HDO is auxiliary pump 4), P5-00=1, P5-24=0.3S, P5-27=0.3S, b0-10=4 (four auxiliary pumps). For more control parameters, please refer to the constant pressure water supply parameter B0 group.

3、 Machine tool macro 100HZ: AI1 input 0~10V given speed, X1 terminal rotates forward to start and stop, brake resistor must be connected. If the brake overvoltage occurs, attention should be paid to reducing the overvoltage stall gain value of P9 group. If this value is too small, it is easy to cause excessive impact on IGBT.

ایک متغیر فریکوئنسی :(P0=29=2) ایک ڈریگ تین مستقل دباؤ پانی کی فراہمی کا میکرو .2
پمپ کے ساتھ دو پاور فریکوئنسی پمپ کھینچنے کے موڈ میں مستقل دباؤ پانی کی فراہمی
حاصل کی جا سکتی ہے- یہ موڈ "سنگل پمپ متغیر فریکوئنسی مستقل دباؤ پانی کی فراہمی کے
میکرو" کے ڈیفالٹ پیرامیٹر حالات پر مبنی ہے اور درج ذیل ڈیفالٹ پیرامیٹرز شامل کرتا ہے:

(معاون پمپ 2 ہے P5-02 = 50 (RLY1 ہے 1 معاون پمپ),P5-03 = 51 (RLY2
P5-25 = 0.3S, P5-26 = 0.3S
گروپ کے مستقل دباؤ b0 مزید کنٹرول پیرامیٹرز کے لیے، براہ کرم (دو معاون پمپ) b0-11 = 2
پانی کی فراہمی کے پیرامیٹرز کا حوالہ دیں-

ایک متغیر فریکوئنسی :(P0=29=3) ایک سے پانچ مستقل دباؤ پانی کی فراہمی کا میکرو .3
پمپ کے ساتھ چار پاور فریکوئنسی پمپ کھینچنے کے موڈ میں مستقل دباؤ پانی کی فراہمی
حاصل کی جا سکتی ہے- یہ موڈ "ایک سے تین مستقل دباؤ پانی کی فراہمی کا میکرو" کے ڈیفالٹ
پیرامیٹر حالات پر مبنی ہے اور درج ذیل ڈیفالٹ پیرامیٹرز شامل کرتا ہے:

(معاون پمپ 4 ہے P5-04 = 52 (Y1 ہے 3 معاون پمپ), P5-01 = 53 (HDO
P5-00 = 1, P5-24 = 0.3S, P5-27 = 0.3S
گروپ کے مستقل b0 مزید کنٹرول پیرامیٹرز کے لیے، براہ کرم (چار معاون پمپ) b0-10 = 4
دباؤ پانی کی فراہمی کے پیرامیٹرز کا حوالہ دیں-

Hzمشین ٹول میکرو 100 .4

ٹرمینل: آگے گھومنے، شروع کرنے اور روکنے کے لیے X1, دی گئی رفتار Vان پٹ: 0~10 AI1
بریک ریزسٹر کو جڑنا ضروری ہے-
گروپ کے اوور وولٹیج اسٹال گین ویلیو کو کم کرنے پر توجہ P9 ،اگر بریک اوور وولٹیج ہو جائے تو
دیں- IGBT
اگر یہ ویلیو بہت کم ہو، تو پر زیادہ اثر پڑنے کا امکان ہوتا ہے-

4、 Carving machine 400Hz macro 1 (P0-29=21 linear multi-stage speed): 24000 revolutions per minute

X1 is turning to start and stop, X2 multi-segment speed terminal 1 Magi X3 multi-segment speed terminal 2 and X4 multi-segment speed terminal 3. The three-terminal combination is as follows:

Section speed	Segment speed value	Corresponding frequency	Multi-stage speed terminal 1	Multi-stage speed terminal 2	Multi-stage speed terminal 3
0	0.0%	0HZ	OFF	OFF	OFF
1	25.0%	100HZ	ON	OFF	OFF
2	37.5%	150HZ	OFF	ON	OFF
3	50.0%	200HZ	ON	ON	OFF
4	62.5%	250HZ	OFF	OFF	ON
5	75.0%	300HZ	ON	OFF	ON
6	87.5%	350HZ	OFF	ON	ON
7	100.0%	400HZ	ON	ON	ON

The usage methods of other similar macros and terminals are similar and will not be given as examples.

کارونگ مشین 400Hz میکرو 1 (لکیری کثیر سطحی رفتار P0-29=21) 24000 گردش فی منٹ

X1 کا استعمال اسٹارٹ اور اسٹاپ کے لیے کیا جاتا ہے X2 کثیر سطحی رفتار ٹرمینل 1 ہے
X3 کثیر سطحی رفتار ٹرمینل 2 ہے X4 کثیر سطحی رفتار ٹرمینل 3 ہے
ان تینوں ٹرمینلز کے امتزاج کے مطابق رفتار کی تقسیم درج ذیل ہے

حصہ وار رفتار	سیگمنٹ رفتار کی قدر	مطابق فریکوئنسی	کثیر سطحی رفتار ٹرمینل 1	کثیر سطحی رفتار ٹرمینل 2	کثیر سطحی رفتار ٹرمینل 3
0	0.0%	0HZ	OFF	OFF	OFF
1	25.0%	100HZ	ON	OFF	OFF
2	37.5%	150HZ	OFF	ON	OFF
3	50.0%	200HZ	ON	ON	OFF
4	62.5%	250HZ	OFF	OFF	ON
5	75.0%	300HZ	ON	OFF	ON
6	87.5%	350HZ	OFF	ON	ON
7	100.0%	400HZ	ON	ON	ON

دیگر مشابہ میکروز اور ٹرمینلز کے استعمال کے طریقے بھی تقریباً یکساں ہیں، اس لیے انہیں بطور مثال الگ سے بیان نہیں کیا جائے گا

Chapter 5 Communication Protocol

Communication data can be divided into function code data and non-function code data, the latter including running commands, running status, running parameters, alarm information and so on.

5.1 function code data

The function code data is an important setting parameter of the frequency converter, there are P group and A group function parameters, the parameter groups are as follows:

Function code data	Group P(readable and writable	P0、P1、P2、P3、P4、P5、P6、P7、P8、P9、PA、PB、PC、PD、PE、PF
	Group A(readable and writable)	A0、A1、A2、A3、A4、A5、A6、A7、A8、A9、AA、AB、AC、AD、AE、AF

The function code data communication address is defined as follows:

1. When reading function code data for communication, for the function code data of groups P0~PF, A0~AF, the high sixteen bits of the communication address are directly the function group number, and the low sixteen bits are directly the sequence number of the function code in the function group. The following is an example:

P0-16 function parameters: Its communication address is F010H, where F0H represents the P0 group function parameters, and 10H represents the hexadecimal data format of the sequence number 16 in the function group.

AC-08 function parameters: Its communication address is AC08, where ACH represents the AC group function parameters, and 08H represents the hexadecimal data format of the function code in the sequence number 08 in the function group.

2. When writing function code data for communication, for the function code data of group P0~PF, the high sixteen bits of the communication address are divided into 00~0F or F0~FF according to whether they are written into EEPROM, and the low sixteen bits are directly the serial number of the function code in the function group. The following is an example:

Write function in parameter P0-16:
When writing to EEPROM is required, the communication address is F010H,
When writing to EEPROM is not required, the communication address is 0010H,

3. When writing EEPROM data for communication, for the function code data of group A0~AF, the high sixteen bits of the communication address are divided into 10~4F or A0~AF, and the low sixteen bits are directly the serial number of the function code in the function group. For example:

Write function parameter AC-08:
When writing to EEPROM is required, the communication address is AC08H,
When writing to EEPROM is not required, the communication address is 4C08H,

باب 5: مواصلاتی پروٹوکول

مواصلاتی ڈیٹا کو دو اقسام میں تقسیم کیا جا سکتا ہے: فنکشن کوڈ ڈیٹا اور نان-فنکشن کوڈ ڈیٹا- نان-فنکشن کوڈ ڈیٹا میں چلانے کے احکامات، موجودہ حیثیت، آپریٹنگ پیرا میٹرز، الارم معلومات وغیرہ شامل ہوتے ہیں

5.1 فنکشن کوڈ ڈیٹا

گروپ کے A گروپ اور P فنکشن کوڈ ڈیٹا فریکوئنسی کنورٹر کی ایک اہم سیٹنگ پیرامیٹر ہے- اس میں فنکشن پیرا میٹرز جن کی درجہ بندی درج ذیل ہے

P0、P1、P2、P3、P4、P5、P6、P7、P8、P9、PA、PB、PC、PD、PE、PF	گروپ P قابلِ مطالعہ اور قابلِ تحریر	فنکشن کوڈ ڈیٹا
A0、A1、A2、A3、A4、A5、A6、A7、A8、A9、AA、AB、AC、AD、AE、AF	گروپ A قابلِ مطالعہ اور قابلِ تحریر	

گروپ فنکشن A گروپ اور P فنکشن کوڈ ڈیٹا فریکوئنسی کنورٹر کی اہم ترتیبات میں سے ایک ہے- اس میں پیرا میٹرز شامل ہوتے ہیں- پیرا میٹر گروپس کی تفصیل کچھ یوں ہے

فنکشن کوڈ ڈیٹا کا مواصلاتی ایڈریس درج ذیل طریقے سے متعین کیا جاتا ہے

مواصلاتی ، A0-AF اور P0-PF - جب فنکشن کوڈ ڈیٹا کو کمیونیکیشن کے لیے پڑھا جائے، تو گروپس 1
ایڈریس کے پہلے سولہ بٹس براہِ راست فنکشن گروپ کا نمبر ظاہر کرتے ہیں، جبکہ آخری سولہ بٹس گروپ میں موجود فنکشن کوڈ کا سیریل نمبر ظاہر کرتے ہیں-

H، گروپ کی نمائندگی کرتا ہے، اور 10 P0 ،F0H ہوگا، جہاں F010H فنکشن پیرا میٹر کا ایڈریس P0-16
فنکشن کوڈ نمبر 16 کو ہیگزڈیسیمل میں ظاہر کرتا ہے-

H کی نمائندگی کرتا ہے اور 08 A0 گروپ A0H ہوگا، جہاں A008H فنکشن پیرا میٹر کا ایڈریس A0-08
فنکشن کوڈ کا سیریل نمبر ہے-

گروپ کے لیے، تو ایڈریس کے پہلے سولہ بٹس کا P0-PF - جب فنکشن کوڈ ڈیٹا کو لکھنا ہو، خاص طور پر 2
اور اگر، F0FF میں لکھا جائے گا یا نہیں — اگر لکھنا ہو تو EEPROM تعین اس بات پر ہوتا ہے کہ ڈیٹا کو
استعمال ہوتا ہے- آخری سولہ بٹس میں فنکشن کوڈ کا سیریل نمبر شامل ہوتا ہے- Fنہیں تو 000
فنکشن کوڈ لکھتے ہوئے P0-16
ہوگا؛ F010H میں لکھنے کی ضرورت ہو تو ایڈریس EEPROM اگر
ہوگا- Hاگر نہیں، تو ایڈریس 0010

میں محفوظ کرنا ہو، تو ایڈریس کے پہلے سولہ بٹس EEPROM گروپ کے ڈیٹا کو A0-AF - جب 3
کے درمیان ہوں گے، اور آخری سولہ بٹس میں فنکشن کوڈ کا سیریل نمبر ہوگا- A0-AF یا 4-10F
مثال:
کو لکھتے ہوئے A0-08:
ہوگا؛ A008H میں لکھنا ہو تو ایڈریس EEPROM اگر
ہوگا- Hاور اگر نہ لکھنا ہو تو ایڈریس 4008

5.2 Non-function code data

Non-function code data	Status data (readable)	U group monitoring parameters, inverter fault description, inverter operation status
	Status data (readable)	Control commands, communication set values, digital output terminal control, analog output AO1 control, analog output AO2 control, high-speed pulse (FMP) output control, parameter initializa-

5.2.1 Status Data

The status data is divided into U group monitoring parameters, inverter fault description, and inverter operating status.

1. U group parameter monitoring parameters

For the description of U group monitoring data, please refer to the relevant U0 group function description in the manual. Its address is defined as follows:

U0~UF, the communication address is 70~7F in the upper sixteen bits, and the lower sixteen bits are the serial number of the monitoring parameter in the group. For example:

U0-11, the communication address is 700BH.

2. Inverter fault description

When reading the inverter fault, the communication address is fixed to 8000H. The host computer can obtain the current inverter fault code by reading the address data. The fault code description is defined in Chapter 5 P9-14 Function Code.

3. Inverter operating status

When the communication reads the inverter running status, the communication address is set to 3000H. The host computer can obtain the current inverter running status information by reading the data at this address. The definition is as follows:

Inverter operation status communication address	Read status word definition
3000H	1: Forward operation
	2: Reverse operation
	3: Shutdown

5.2 نان فنکشن کوڈ ڈیٹا

نان فنکشن کوڈ ڈیٹا	اسٹیٹس ڈیٹا (صرف قابلِ مطالعہ)	U گروپ کے مانیٹرنگ پیرا میٹرز، انورٹر کی خرابی کی تفصیل انورٹر کی آپریٹنگ حالت
	اسٹیٹس ڈیٹا (صرف قابلِ مطالعہ)	کنٹرول کمانڈز، کمیونیکیشن سیٹ ویلیوز، ڈیجیٹل آؤٹ پٹ ٹرمینل کنٹرول، اینالاگ آؤٹ پٹ AO1 کنٹرول، اینالاگ آؤٹ پٹ AO2 کنٹرول، ہائی اسپیڈ پلس (FMP) آؤٹ پٹ کنٹرول، پیرا میٹر انیشیالائزیشن

5.2.1 اسٹیٹس ڈیٹا

اسٹیٹس ڈیٹا کو درج ذیل اقسام میں تقسیم کیا گیا ہے : U گروپ کے مانیٹرنگ پیرا میٹرز، انورٹر کی خرابی کی تفصیل، اور انورٹر کی آپریٹنگ اسٹیٹس-

1: U گروپ کے مانیٹرنگ پیرا میٹرز

U گروپ کے مانیٹرنگ ڈیٹا کی تفصیل کے لیے، براہِ کرم مینول میں موجود متعلقہ U0 گروپ فنکشن کی وضاحت ملاحظہ کریں- اس کا ایڈریس درج ذیل طریقے سے بیان کیا گیا ہے :

U0-UF، کمیونیکیشن ایڈریس کے اوپری سولہ بٹس 70~7F ہوں گے، جبکہ نچلے سولہ بٹس اس گروپ میں موجود مانیٹرنگ پیرا میٹر کا سیریل نمبر ہوں گے- مثال کے طور پر :

U0-11، اس کا کمیونیکیشن ایڈریس 700BH ہوگا-

2: انورٹر کی خرابی کی تفصیل

جب انورٹر کی خرابی پڑھی جاتی ہے، تو کمیونیکیشن ایڈریس مستقل طور پر 8000H ہوتا ہے- ہسٹ کمپیوٹر اس ایڈریس ڈیٹا کو پڑھ کر موجودہ انورٹر کا فالٹ کوڈ حاصل کر سکتا ہے- فالٹ کوڈ کی تفصیل باب 5 کے P9-14 فنکشن کوڈ میں بیان کی گئی ہے-

3: انورٹر کی خرابی کی تفصیل

جب کمیونیکیشن کے ذریعے انورٹر کی آپریٹنگ اسٹیٹس پڑھی جاتی ہے، تو کمیونیکیشن ایڈریس 300H سیٹ کیا جاتا ہے- ہسٹ کمپیوٹر اس ایڈریس پر موجود ڈیٹا کو پڑھ کر انورٹر کی موجودہ آپریٹنگ اسٹیٹس حاصل کر سکتا ہے-

تعریف درج ذیل ہے :

انورٹر آپریٹنگ اسٹیٹس کا کمیونیکیشن ایڈریس : 3000H

اسٹیٹس ورڈ کی تعریف :

انورٹر آپریشن اسٹیٹس کمیونیکیشن ایڈریس	ریڈ اسٹیٹس ورڈ کی تعریف
3000H	1 : فارورڈ آپریشن
	2 : ریورس آپریشن
	3 : شٹ ڈاؤن

5.2.2 Control parameters

The control parameters are divided into control commands, digital output terminal control, analog output AO1 control, analog output AO2 control, and high-speed pulse (FMP) output control.

5.2.3 Control Commands

When P0-02 (command source) is selected as 2: communication control, the host computer can use the communication address to control the start and stop of the inverter. The control commands are defined as follows:

Control command communication address	Read status word definition
2000H	1: Forward operation
	2: Reverse operation
	3: Forward jog
	4: Reverse jog
	5: Free stop
	6: Deceleration stop
	7: Fault reset

5.2.4 Communication setting value

The communication setting value is mainly used for the given data when the medium frequency source, torque upper limit source, VF separation voltage source, PID given source, PID feedback source, etc. are selected as the communication given. Its communication address is 1000H. When the host computer sets the communication address value, its data range is -10000~10000, corresponding to the relative given value -100.00%-100.00%

5.2.5 Digital output terminal control

When the digital output terminal function is selected as 20: communication control, the host computer can control the digital output terminal of the inverter through the communication address, which is defined as follows:

Digital output terminal control communication address	Command content
2001H	BiT0: DO1 output control
	BiT1: DO2 output control
	BiT2: RELAY1 output control
	BiT3: RELAY2 output control
	BiT4: FMR output control
	BiT5: VDO1
	BiT6: VDO2
	BiT7: VDO3
	BiT8: VDO4
	BiT9: VDO5

5.2.2 کنٹرول پیرامیٹرز

کنٹرول پیرامیٹرز کو مختلف اقسام میں تقسیم کیا گیا ہے: کنٹرول کمانڈز، ڈیجیٹل آؤٹ پٹ ٹرمینل کنٹرول، اینالاگ آؤٹ پٹ AO1 کنٹرول، اینالاگ آؤٹ پٹ AO2 کنٹرول، اور ہائی اسپیڈ پلس (FMP) آؤٹ پٹ کنٹرول-

5.2.3 کنٹرول کمانڈ

جب P0-02 (کمانڈ سورس) کو 2 پر سیٹ کیا جاتا ہے تو ہسٹ کمپیوٹر کمیونیکیشن ایڈریس کا کمیونیکیشن کنٹرول، استعمال کرتے ہوئے انورٹر کو اسٹارٹ اور اسٹاپ کرنے کے لیے کنٹرول کمانڈ بھیج سکتا ہے- کنٹرول کمانڈز کی تعریف درج ذیل ہے

کنٹرول کمانڈ کمیونیکیشن ایڈریس	ریڈ اسٹیٹس ورڈ کی تعریف
2000H	1 : فارورڈ آپریشن
	2 : ریورس آپریشن
	3 : فارورڈ جاگ
	4 : ریورس جاگ
	5 : فری اسٹاپ
	6 : ڈیسیلیریشن اسٹاپ
	7 : فالٹ ری سیٹ

5.2.4 کمیونیکیشن سیٹنگ ویلیو

کمیونیکیشن سیٹنگ ویلیو کو اس وقت استعمال کیا جاتا ہے جب میڈیم فریکوئنسی سورس، ٹارک اپر لمٹ سورس, VF سپریشن وولٹیج سورس ہے- PID دیا گیا سورس , PID فیڈبیک سورس وغیرہ کو بطور کمیونیکیشن سورس سیٹ کیا گیا ہو- جب ہسٹ کمپیوٹر اس کمیونیکیشن ایڈریس پر ڈیٹا بھیجتا ہے، تو اس کا ڈیٹا 1000 H اس کا کمیونیکیشن ایڈریس رینج 10000~10000 ہوتا ہے، جو دی گئی ویلیو - 100.00% سے + 100.00% تک کی نمائندگی کرتا ہے-

5.2.5 ڈیجیٹل آؤٹ پٹ ٹرمینل کنٹرول

جب ڈیجیٹل آؤٹ پٹ ٹرمینل فنکشن کو 20 پر سیٹ کیا جاتا ہے، تو ہسٹ کمپیوٹر انورٹر کے ڈیجیٹل آؤٹ پٹ ٹرمینل کو کنٹرول کر سکتا ہے- کمیونیکیشن ایڈریس کی تعریف درج ذیل ہے :

ڈیجیٹل آؤٹ پٹ ٹرمینل کمیونیکیشن ایڈریس	کمانڈ کانٹینٹ
2001H	BiT0 : DO1 آؤٹ پٹ کنٹرول
	BiT1 : DO2 آؤٹ پٹ کنٹرول
	BiT2 : RELAY1 آؤٹ پٹ کنٹرول
	BiT3 : RELAY2 آؤٹ پٹ کنٹرول
	BiT4 : FMR آؤٹ پٹ کنٹرول
	BiT5 : VDO1
	BiT6 : VDO2
	BiT7 : VDO3
	BiT8 : VDO4
	BiT9 : VDO5

5.2.6 Analog output AO1, AO2, high-speed pulse output FMP control

When the analog output AO1, AO2, high-speed pulse output FMP output function selection is 12: communication setting, the host computer can control the analog and high-speed pulse output of the inverter through the communication address, which is defined as follows:

Output control communication address		Command content
AO1	2002H	0～7FFF means 0%～100%
AO2	2003H	
FMP	2004H	

5.2.7 Parameter Initialization

This function is required when the inverter parameters need to be initialized through the host computer.

If PP-00 (user password) is not 0, you must first pass the password verification. After the verification is passed, the host computer will perform parameter initialization operations after 30 seconds.

The communication address for user password verification is 1F00H. Simply write the correct user password into this address to complete the password verification.

The address for communication parameter initialization is 1F01H, and its data content is defined as follows:

Parameter initialization communication address	Function
1F01H	1: Restore factory parameters
	2: Clear recorded information
	4: Restore user backup parameters
	501: Back up user current parameters

5.2.6 اینالاگ آؤٹ پٹ AO1, AO2 ہائی اسپیڈ پلس آؤٹ پٹ (FMP) کنٹرول

جب اینالاگ آؤٹ پٹ AO1, AO2 ہائی اسپیڈ پلس آؤٹ پٹ (FMP) کا فنکشن سیلیکشن 12 کمیونیکیشن سیٹنگ پر ہوتا ہے تو ہسٹ کمپیوٹر انورٹر کی اینالاگ اور ہائی اسپیڈ پلس آؤٹ پٹ کو درج ذیل کمیونیکیشن ایڈریس کے ذریعے کنٹرول کرسکتا ہے جس کی تعریف یوں ہے

آؤٹ پٹ کنٹرول کمیونیکیشن ایڈریس		کمانڈ مواد
AO1	2002H	0～7FFF کا مطلب ہے 0%～100%
AO2	2003H	
FMP	2004H	

5.2.7 پیرامیٹر ابتدائیہ کاری

یہ فنکشن اس وقت درکار ہوتا ہے جب انورٹر پیرامیٹرز کو ہسٹ کمپیوٹر کے ذریعے شروع کرنے کی ضرورت ہو- اگر PP-00 0 نہ ہو، تو پہلے پاس ورڈ کی تصدیق ضروری ہے- تصدیق کامیاب ہونے کے بعد، ہسٹ کمپیوٹر 30 سیکنڈ کے اندر آپریشنز انجام دے سکتا ہے-

ویری فکیشن کے لیے کمیونیکیشن ایڈریس یوزر پاس ورڈ 1F00H لکھیں تاکہ تصدیق مکمل ہو سکے-

کمیونیکیشن پیرامیٹر شروع کرنے کا ایڈریس 1F01H ہے، اور اس کا ڈیٹا مواد درج ذیل ہے

کمیونیکیشن پیرامیٹر شروع کرنے کا پیرامیٹر	فنکشن
1F01H	1: فیکٹری پیرامیٹرز بحال کریں
	2: ریکارڈ شدہ معلومات صاف کریں
	4: یوزر بیک اپ پیرامیٹرز بحال کریں
	501: موجودہ پیرامیٹرز کو یوزر بیک اپ کے طور پر محفوظ کریں

The inverter provides RS485 communication interface and supports Modbus-RTU communication protocol. Users can realize centralized control through computer or PLC, set inverter operation command, modify or read function code parameters, read inverter working status and fault information, etc. through this communication protocol.

5.3 Contents of the Agreement

The serial communication protocol defines the information content and format used in serial communication. These include: host polling (or broadcasting) format; host encoding method, including: function code for required action, transmission data and error checking, etc. The response of the slave also adopts the same structure, including: action confirmation, return data and error checking, etc. If the slave makes an error when receiving information, or cannot complete the action required by the host, it will organize a fault message as a response to the host.

5.3.1 Application

The inverter is connected to a "single master and multiple slaves" PC/PLC control network with RS485 bus as a communication slave.

5.3.2 Bus structure

(1) Hardware interface

Built-in communication interface A+ and B- terminals.

(2) Topological structure

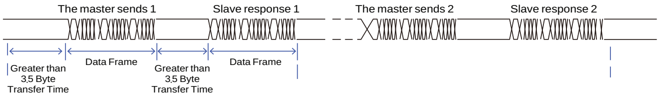
Single host and multiple slave systems. Each communication device in the network has a unique slave address, one of which is the communication host (PC host, PLC, HMI, etc.). The host initiates communication and reads or writes parameters to the slave. Other devices are communication slaves, responding to the host's inquiries or communication operations. Only one device can send data at the same time, while other devices are in receiving state.

The setting range of slave address is 1 to 247, and 0 is the broadcast communication address. The slave address in the network must be unique.

When reading the inverter fault, the communication address is fixed to 8000H. The host computer can obtain the current inverter fault code by reading the address data. The fault code description is defined in Chapter 5 P9-14 Function Code.

(3) Communication transmission method

Asynchronous serial, half-duplex transmission mode. In the process of serial asynchronous communication, data is sent in the form of messages, one frame of data at a time. The MODBUS-RTU protocol stipulates that when the idle time without data on the communication data line is greater than the transmission time of 3.5 bytes, it indicates the start of a new communication frame.



انورٹر RS458 کمیونیکیشن انٹرفیس فراہم کرتا ہے اور Modbus-RTU کمیونیکیشن پروٹوکول کوسپورٹ کرتا ہے- صارفین PLC یا کمپیوٹرکے ذریعے مرکزی کنٹرول کو ممکن بنا سکتے ہیں اس کمیونیکیشن پروٹوکول کے ذریعےآپریٹنگ کمانڈ سیٹ کرسکتے ہیں، فنکشن کوڈ پیرامیٹرز کوتبدیل یا پڑھ سکتے ہیں، انورٹر کی ورکنگ اسٹیٹس اور فالٹ معلومات حاصل کرسکتے ہیں-

5.3 معاہدے (پروٹوکول) کا مواد

سیریل کمیونیکیشن پروٹوکول سیریل کمیونیکیشن میں استعمال ہونے والے مواد اور فارمیٹ کو بیان کرتا ہے- ان میں شامل ہیں:

ہوسٹ پولنگ (یا براڈکاسٹنگ) فارمیٹ,ہوسٹ انکوڈنگ طریقه، جس میں مطلوبہ ایکشن کے لیے فنکشن کوڈ، ڈیٹا کی ترسیل، اورایرر چیکنگ شامل ہے,سلیو کی جانب سے جواب بھی اسی اسٹرکچر کواپناتا ہے، جس میں ایکشن کی تصدیق، ریٹرن ڈیٹا، اورایرر چیکنگ شامل ہے-
اگر سلیو معلومات وصول کرتے وقت غلطی کرتا ہے، یا ہوسٹ کے مطلوبہ ایکشن کو مکمل نہیں کرپاتا، تووہ ایک فالٹ میسج تشکیل دیتا ہے جو ہوسٹ کو بطور جواب دیا جاتا ہے-

5.3.1 اطلاق

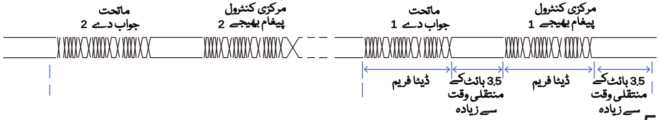
انورٹر ایک "سنگل ماسٹر، ملٹی سلیو PC/PLC کنٹرول نیٹ ورک سے جوڑا جاتا ہے جہاں یہ ایک RS485 کمیونیکیشن سلیو کے طورپر کام کرتا ہے-

5.3.2 بس کا اسٹرکچر

(1) ہارڈویئر انٹرفیس : بلٹ اِن کمیونیکیشن انٹرفیس +A اور -B ٹرمینلز پر مشتمل ہے-

(2) ٹوپولوجیکل اسٹرکچر : سنگل ہوسٹ اور ملٹی سلیو سسٹم ہوتا ہے- نیٹ ورک میں ہر کمیونیکیشن ڈیوائس کا ایک منفرد سلیو ایڈریس ہوتا ہے جن میں سے ایک کمیونیکیشن ہوسٹ ہوتا ہے (جیسے HMI، PLC، ہوسٹ PC وغیرہ) جو کہ ہوسٹ کمیونیکیشن شروع کرتا ہے اور سلیو سے پیرامیٹرز کوپڑھتا یا لکھتا ہے- دیگر ڈیوائسز سلیو ہوتے ہیں، جو ہوسٹ کی درخواستوں یا کمیونیکیشن آپریشنز کا جواب دیتے ہیں- صرف ایک ڈیوائس ایک وقت میں ڈیٹا بھیج سکتی ہے، باقی سب ریسیو کرنے کی حالت میں ہوتے ہیں- سلیو ایڈریس کی سیٹنگ رینج 1 سے 247 تک ہوتی ہے، جبکہ 0 براڈکاسٹ کمیونیکیشن ایڈریس ہوتا ہے- نیٹ ورک میں ہر سلیو ایڈریس منفرد ہونا ضروری ہے . H8000 جب انورٹر کا فالٹ پڑھا جائے، تو کمیونیکیشن پرفکس ہوتا ہے- فالٹ کوڈز کی وضاحت چیپٹر 5 P9-14 فنکشن کوڈ میں کی گئی ہے

(3) مواصلاتی ترسیل کا طریقه: مواصلاتی ترسیل غیرہموار، نصف دوطرفه ہے، ہرپیغام ایک فریم میں بھیجا جاتا ہے؛ 3.5 بائٹ کے وقفے کے بعد نیا فریم شروع ہوتا ہے-

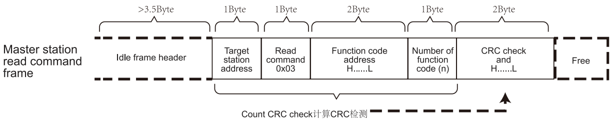


The built-in communication protocol of the inverter is the Modbus-RTU slave communication protocol, which can respond to the host's "query/command", or take corresponding actions according to the host's "query/command", and communicate data responses.

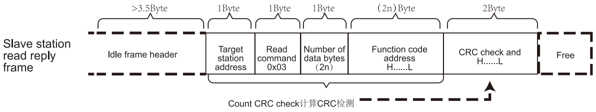
The host can refer to a personal computer (PC), industrial control equipment or programmable logic controller (PLC), etc. The host can communicate with a slave individually, and can also issue broadcast information to all subordinate slaves. For the host's individual access "query/command", the accessed slave must return a response frame rate; for the broadcast information sent by the host, the slave does not need to feedback the response to the host.

5.3.3 Communication data

The Modbus protocol communication data format is as follows. The inverter only supports the reading or writing of Word type parameters. The corresponding communication read operation command is 0x03; the write operation command is 0x06, and does not support byte or bit read and write operations:



Theoretically, the host computer can read several consecutive function codes at one time (that is, n can be up to 12 at most), but be careful not to skip the last function code of this function code group, otherwise an error will be reported.

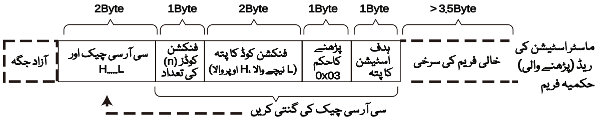


فریکوئنسی کنورٹر میں موجود اندرونی مواصلاتی پروٹوکول "موڈبس-آرٹی یو سلیو کمیونیکیشن پروٹوکول" ہے، جو ماسٹر کے "کوئری/کمانڈ" (یعنی سوال یا ہدایت) کا جواب دے سکتا ہے، یا ماسٹر کی طرف سے بھیجے گئے "کوئری/کمانڈ" کے مطابق مناسب کارروائی کرسکتا ہے، اور جواب کے طور پر ڈیٹا فراہم کرسکتا ہے-

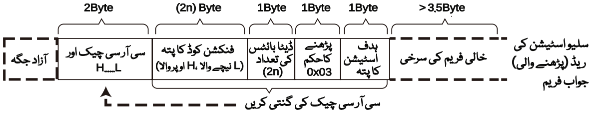
ماسٹر کا مطلب ہو سکتا ہے ایک پرسنل کمپیوٹر (پی سی)، صنعتی کنٹرول کا سامان، یا پروگرام ایبل لاجک کنٹرولر (پی ایل سی) وغیرہ- ماسٹر ہر سلیو سے انفرادی طور پر رابطہ کرسکتا ہے، یا تمام سلیوز کو براڈکاسٹ کے ذریعے ایک ساتھ بھی پیغام بھیج سکتا ہے- اگر ماسٹر انفرادی طور پر "کوئری/کمانڈ" بھیجتا ہے، تو متعلقہ سلیو کو ایک جواب (ریسپانس فریم) ضرور دینا ہوگا؛ جبکہ اگر براڈکاسٹ کیا گیا ہے، تو سلیو کو جواب دینے کی ضرورت نہیں ہوتی-

5.3.2 مواصلاتی ڈیٹا

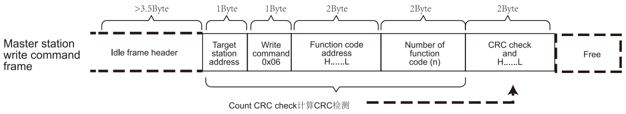
موڈبس پروٹوکول کے مطابق، ڈیٹا کی مواصلاتی شکل کچھ یوں ہے: فریکوئنسی کنورٹر صرف "ورڈ" قسم کے پیرا میٹرز کو پڑھنے یا لکھنے کی اجازت دیتا ہے- مواصلاتی "ریڈ" کمانڈ کا کوڈ 0x03 ہے- یہ پروٹوکول "بائٹ" یا "بِٹ" کی صورت میں ڈیٹا پڑھنے 0x06 ہے، جبکہ "رائٹ" کمانڈ کا کوڈ یا لکھنے کو سپورٹ نہیں کرتا-

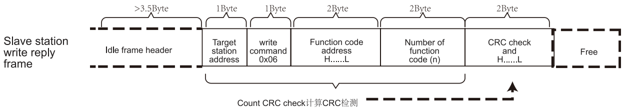


نظری طور پر، ماسٹر کمپیوٹر ایک وقت میں کئی "فنکشن کوڈز" مسلسل (یعنی لگاتار) پڑھ سکتا ہے (یہ تعداد زیادہ سے زیادہ 12 ہو سکتی ہے)، مگر اس بات کا خاص خیال رکھنا ضروری ہے کہ کسی "فنکشن کوڈ گروپ" کے آخری کوڈ کو نہ چھوڑا جائے، ورنہ "ایرر" ظاہر ہو جائے گا-

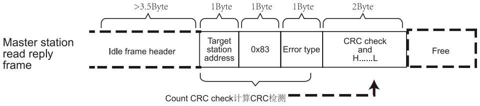


60

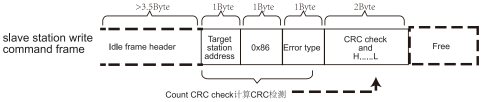


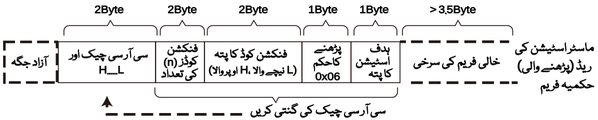


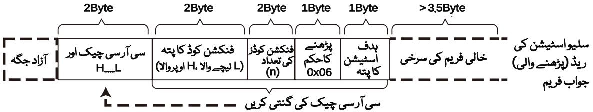
If a communication frame error is detected from the slave machine, or if the read and write are not successful due to other reasons, the error frame will be replied.



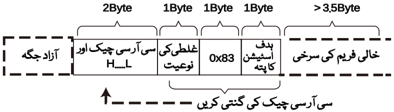
Error type:
01:command code error
02:address error
03:data error
04:command cannot be processed



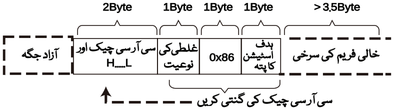




اگر سلیو مشین سے مواصلاتی فریم میں کوئی خرابی معلوم ہو، یا کسی اور وجہ سے پڑھنے یا لکھنے کا عمل کامیاب نہ ہو سکے، تو ایک خرابی کا فریم بطور جواب بھیجا جائے گا۔



خرابی کی اقسام:
01: کمانڈ کوڈ کی خرابی
02: پتہ (ایڈریس) کی خرابی
03: ڈیٹا کی خرابی
04: کمانڈ پر عمل ممکن نہیں



5.3.4 description of digital frame field

Frame header START	Idle more than 3.5 characters transfer time
Slave address ADR	Mailing address range:1~247; 0=Broadcast address
Command code CMD	03:Read slave parameters 06:Write slave parameters
Function code address H	The internal parameter address of the frequency converter is expressed in functional code type and non-functional code type (such as running status parameters, running commands and other parameters, running commands)and other parameters.For more information,please see the address definition. When transmitting, the high byte comes first and the low byte comes last.
Function code address L	
Number of function codes H	If the number of function codes read in this frame is 1,it means that a function code is read. When transmitting, the high byte comes first and the low byte comes last.
Number of function codes L	
Data H	When replying data or specially written data,the high byte comes first and the low byte comes last.
Data L	
CRC CHK high position	Detection value:CRC16 check value. When it is transmitted,the high byte comes first and the low byte comes last.
CRC CHK low order	
NED	3.5 characters time

5.3.5 description of digital frame field

Check mode -- CRC Check mode: CRC (Cyclical Redundancy Check) uses RTU frame format, and the message includes an error detection domain based on CRC method. The CRC domain detects the contents of the entire message. The CRC field is two bytes and contains 16-bit binary values. It is calculated by the transmission device and added to the message. The receiving device recalculates the Information CRC, and compared with the values in the received CRC domain, if the two CRC values are not equal, there is an error in the transmission.

CRC is first stored in 0xFFFF, and then a process is called to process the continuous 8-bit bytes in the message and the value in the current register. Only the 8-bit data in each character is valid for CRC, and the start bit, stop bit and parity bit are invalid.

During the CRC generation process, each 8-bit character is XORed with the register content, and the result is moved toward the least significant bit, and the most significant bit is filled with 0. The LSB is extracted for detection. If the LSB is 1, the register is XORed with the preset value alone. If the LSB is 0, it is not performed. The whole process is repeated 8 times. After the last bit (the 8th bit) is completed, the next 8-bit byte is XORed with the current value of the register alone. The final value in the register is the CRC value after all bytes in the message are executed.

5.3.4 ڈیجیٹل فریم کی تفصیل

فریم کی سرخی کی ابتدا	جب خالی وقت تین اشاریہ پانچ حروف کی ترسیلی مدت سے زیادہ ہو-
ذیلی مشین کا پتا	شناختی دائرہ 1 سے 247 تک صفر کا مطلب تمام مشینوں کے لیے پیغام-
ہدایتی کوڈ	03: پڑھنے والے معیار 06: ایک معیار تحریر کرنا
معیاری کوڈ کا پتا H	یہ پتا ان معیاروں کے زمرے کے لیے مخصوص ہے جیسے درمیانہ فریکوئنسی کا ذریعہ، حد رفتار کی قیمت، وغیرہ- جب ترسیل ہوتی ہے، اونچی قیمت پہلے اور نیچی بعد میں آتی ہے-
معیاری کوڈ کا پتا L	
معیاروں کی تعداد H	اگر فریم میں معیاروں کی تعداد ایک ہو تو، معیاری کوڈ کے بعد دو حروف والی عددی قیمت آئے گی- اگر تعداد اس سے زیادہ ہو، تو ہر معیار کی دو حرفی قیمت ترسیل ہوگی-
معیاروں کی تعداد L	
اعداد و شمار H	جواب دیتے وقت، اونچی قیمت پہلے آتی ہے اور نیچی بعد میں-
اعداد و شمار L	
سی آر سی چیک اونچا خانہ	خرابی کی کھوج : 16 سی آر سی جب یہ فریم ترسیل ہوتا ہے، اونچا خانہ پہلے اور نیچا بعد میں آتا ہے-
سی آر سی چیک نچلا خانہ	
آزاد جگہ	جواب دیتے وقت، اونچی قیمت پہلے آتی ہے اور نیچی بعد میں-

5.3.5 ڈیجیٹل فریم کی خرابی کی جانچ

خرابی کی کھوج کا طریقہ دائرہ جاتی زائدگی کو جانچنے پر مبنی ہے، جسے وقت بندی کے طرز کا فریم کہا جاتا ہے- اس خرابی جانچنے والے پیغام میں دو خانوں کی قیمت شامل ہوتی ہے جنھیں خرابی کی جانچ کے مکمل حصے پر مبنی کیا جاتا ہے- اس کی گنتی ترسیل کرنے والا آلہ کرتا ہے، پھر پیغام کے آخر میں شامل کرتا ہے- جب دوسرا آلہ پیغام وصول کرتا ہے، تو وہ انھی قوانین کے تحت اس پیغام سے خود خرابی کا خانہ نکالتا ہے، اور اس کا موازنہ بھیجے گئے خرابی کوڈ سے کرتا ہے- اگر دونوں مختلف ہوں، تو ترسیل میں خرابی ہوتی ہے-

خرابی کوڈ کی ابتدائی قیمت مکمل طور پر ایک رکھی جاتی ہے، یعنی سب خانے روشن- پھر خرابی جانچنے کا عمل ہر ۸ خانوں کے ایک مجموعے پر ہوتا ہے- ہر ۸ خانے والا مجموعہ گزشتہ قیمت کے ساتھ الگ الگ طرز پر چکر دیتا ہے- ہر خانے کو پہلے سے موجود قیمت سے الگ کیا جاتا ہے، اور یہ عمل تمام خانوں پر مکمل کیا جاتا ہے- آخر میں حاصل ہونے والی قیمت ہی خرابی کی مکمل جانچ ہوتی ہے-

When CRC is added to the message, the low byte is added first, then the high byte. The CRC simple function is as follows:

```
unsigned int CRC16_CHK(unsigned char *data, unsigned char length) {
  int j = 0;
  unsigned int reg_crc = 0xFFFF;

  while (length--) {
    reg_crc ^= *data++;
    for (j = 0; j < 8; j++) {
      if (reg_crc & 0x01) {
        reg_crc = (reg_crc >> 1) ^ 0xA001;
      } else {
        reg_crc = reg_crc >> 1;
      }
    }
  }
  return reg_crc;
}
```

5.3.6 Function code parameter address marking rules:

Read and write function code parameters (some function codes cannot be changed and are only used by manufacturers or for monitoring):

The function code group number and label are used as the parameter address representation rules:

High byte: P0~PF (P group), A0~AF (A group), 70~7F (U group)
Low byte: 00~FF
For example: if you want to range function code P3-12, the access address of the function code is expressed as F30CH
Note:
PF group: parameters cannot be read or changed;
U group: parameters can only be read, not changed.

Some parameters cannot be changed when the inverter is in operation; some parameters cannot be changed regardless of the inverter state;

When changing function code parameters, pay attention to the parameter range, unit and related instructions.

Function code group	Communication access address	Communication modifies the function code address in RAM
P0～PE group	0×F000～0×FEFF	0×0000～0×0EFF
A0～AC group	0×A000～0×ACFF	0×4000～0×4CFF
U0 group	0×7000～0×70FF	Read-only, not writable

جب سی آرسی پیغام میں شامل کیا جاتا ہے، توپہلے کم قیمت بائٹ شامل کی جاتی ہے، پھر زیادہ قیمت بائٹ (ہائی بائٹ)-
سی آرسی کا سادہ فنکشن درج ذیل ہے

```
unsigned int CRC16_CHK(unsigned char *data, unsigned char length) {
int j = 0;
unsigned int reg_crc = 0xFFFF;

while (length--) }
reg_crc ^= *data++;
for (j = 0; j < 8; j++) }
if (reg_crc & 0x01) }
reg_crc = (reg_crc >> 1) ^ 0xA001;
{ else }
reg_crc = reg_crc >> 1;
{
{
{
return reg_crc;
{
```

5.3.6 فنکشن کوڈ پیرامیٹر ایڈریس مارکنگ قواعد

پڑھنے اورلکھنے کے فنکشن کوڈز کے پیرامیٹرز (کچھ فنکشن کوڈ صرف سازندہ کے ذریعے بدلے جا سکتے ہیں یا صرف نگرانی کے لیے مخصوص ہوتے ہیں)-

فنکشن کوڈ گروپ نمبر اور لیبل استعمال ہوتے ہیں پیرامیٹر ایڈریس کی نمائندگی کے لیے-

ہائی بائٹ کی وضاحت
(PF سے P0) پی گروپ: پی زیرو سے پی ایف
(AF سے A0) اے گروپ: اے زیرو سے اے ایف
(70F سے 7) یو گروپ: ستر سے ستتر
لو بائٹ کی وضاحت
(00 FF سے) زیرو زیرو سے ایف ایف
مثال کے طور پر: اگر آپ رینج فنکشن کوڈ پی تھری-بارہ تک رسائی حاصل کرنا چاہتے ہیں، تو ایکسیس ایڈریس اس طرح (F30CH) ظاہر ہو گا: ایف تھری زیرو سی ایچ
نوٹ
پی گروپ: پیرامیٹر بدلے جا سکتے ہیں، پڑھا یا بدلا جا سکتا ہے-
یو گروپ: صرف پڑھنے کے قابل، بدلا نہیں جا سکتا-

کچھ پیرامیٹرز ایسے ہوتے ہیں جنہیں ریاستِ آپریشن کے دوران بدلا نہیں جا سکتا-

جب فنکشن کوڈ پیرامیٹرز میں تبدیلی کی جائے، تو پیرامیٹر کی حد، یونٹ اور متعلقہ ہدایات کا خاص خیال رکھا جائے-

فنکشن کوڈ گروپ	مواصلاتی رسائی کا پتہ	مِواصلاتی عمل سے فنکشن کوڈ کا پتہ ریم میں تبدیل ہوتا ہے
P0～PE گروپ	0×F000～0×FEFF	0×0000～0×0EFF
A0～AC گروپ	0×A000～0×ACFF	0×4000～0×4CFF
U0 گروپ	0×7000～0×70FF	صرف قابلِ مطالعہ - ناقابلِ تحریر

63

Note: because EEPROM is stored frequently, it will reduce the service life of EEPROM, so some function codes do not need to be stored in communication mode, as long as you change the value in RAM.

If it is a P group parameter, to achieve this function, just change the high order F of the function code address into 0.

If it is a group A parameter, to achieve this function, just change the high order An of the function code address into 4.

The address of the corresponding function code of the RAM is as follows:

High -level bytes: 00 ~ 0F (group P), 40 ~ 4F (group A)

Low byte: 00 ~ ff

For example: Function code P3-12 is stored in EEPROM, the address is expressed as 030CH;

Function code A0-05 is not stored in EEPROM, and the address is 4005h;

Notice:

This address indicates that it can only be used to write RAM and cannot be read. When reading, it is an invalid address. For all parameters, you can also use the command code 07h to implement this function.

5.3.7 Disclosure/Run parameter part:

Parameter address	Parameter description	Parameter address	Parameter description
1000H	Communication setting value (decimal)	1010H	PID settings
1001H	Running frequency	1011H	Pid feedback
1002H	Bus voltage	1012H	PLC step
1003H	Output voltage	1013H	Input pulse frequency, Unit 0.01kHz
1004H	Output current	1014H	Feedback speed, unit 0.1Hz
1005H	Output power	1015	Remaining operation time
1006H	Output torque	1016	AI1 Correcting Voltage
1007H	Run speed	1017	AI2 Correcting Voltage
1008H	DI input logo	1018	AI3 Correcting voltage
1009H	Do output logo	1019	Line speed
100AH	AI1 voltage	101A	Current call time
100BH	AI2 voltage	101B	Current operation time
100CH	AI3 voltage	101C	Input pulse frequency, unit 1Hz
100DH	Critical input	101D	Communication settings
100EH	Length value input	101E	Actual feedback speed
100FH	Load speed	101F	Main frequency x display
		1020	Aid frequency y display

نوٹ: چونکہ ای ای پروم کو بار بار محفوظ کیا جاتا ہے، اس لیے یہ اس کی سروس لائف کو کم کر دیتا ہے، لہٰذا کچھ فنکشن کوڈز کو مواصلاتی موڈ میں محفوظ کرنے کی ضرورت نہیں ہوتی، صرف رَیم میں ویلیو تبدیل کر دینا کافی ہوتا ہے-

اگر یہ پی گروپ کا پیرا میٹر ہو، تو اس فنکشن کو حاصل کرنے کے لیے، صرف فنکشن کوڈ ایڈریس کے ہائی آرڈر ایف کو صفر سے بدل دیں-

اگر یہ اے گروپ کا پیرا میٹر ہو، تو یہ فنکشن حاصل کرنے کے لیے صرف فنکشن کوڈ ایڈریس کے ہائی آرڈر اے این کو چار سے بدل دیں-

رَیم میں موجود متعلقہ فنکشن کوڈ کا ایڈریس کچھ یوں ہے :

ہائی لیول بائٹس: 00 ~ 0ایف (پی گروپ)، 40 ~ 4ایف (اے گروپ)

لو بائٹ: 00 ~ ایف ایف

مثال کے طور پر: فنکشن کوڈ پی3-12 کو ای ای پروم میں محفوظ کیا گیا ہے، اس کا ایڈریس 030سی ایچ ہوگا؛

فنکشن کوڈ اے0-05 ای ای پروم میں محفوظ نہیں ہوتا، اس کا ایڈریس 4005ایچ ہوگا-

توجہ رہے : یہ ایڈریس صرف رَیم میں لکھنے کے لیے استعمال ہوتا ہے اور پڑھنے کے لیے قابلِ استعمال نہیں- اگر پڑھنے کی کوشش کی جائے تو یہ ایڈریس غیر مؤثر تصور ہوگا- تمام پیرا میٹرز کے لیے آپ کمانڈ کوڈ 07ایچ کے ذریعے بھی یہ فنکشن حاصل کر سکتے ہیں-

5.3.7 افشاء / رَن پیرا میٹر سیکشن

1000H	مواصلاتی سیٹنگ ویلیو (اعشاریہ عددی)	1010H	PID سیٹنگ
1001H	چلنے کی فریکوئنسی	1011H	PID فیڈ بیک
1002H	بس وولٹیج	1012H	PLC اسٹیپ
1003H	آؤٹ پٹ وولٹیج	1013H	ان پٹ پلس فریکوئنسی یونٹ 0.01KHz
1004H	آؤٹ پٹ کرنٹ	1014H	فیڈ بیک اسپیڈ یونٹ 0.1Hz
1005H	آؤٹ پٹ پاور	1015	باقی رہ جانے والا چلنے کا وقت
1006H	آؤٹ پٹ ٹارک	1016	AI1 وولٹیج کی درستگی
1007H	رن اسپیڈ	1017	AI2 وولٹیج کی درستگی
1008H	DI اِن پُٹ لوگو	1018	AI3 وولٹیج کی درستگی
1009H	DO آؤٹ پُٹ لوگو	1019	لائین اسپیڈ
100AH	AI1 آؤٹ پٹ وولٹیج	101A	موجودہ کال کا وقت
100BH	AI2 آؤٹ پٹ وولٹیج	101B	موجودہ آپریشن کا وقت
100CH	AI3 آؤٹ پٹ وولٹیج	101C	ان پٹ پلس فریکوئنسی یونٹ 1Hz
100DH	کریٹیکل اِن پُٹ	101D	مواصلاتی سیٹنگز
100EH	لمبائی کی ویلیو اِن پُٹ	101E	حقیقی فیڈبیک اسپیڈ
100FH	لوڈ اسپیڈ	101F	بنیادی فریکوئنسی X ڈسپلے
		1020	ایڈ فریکوئنسی Y ڈسپلے

Note:

The communication setting value is a percentage of the relative value, and 10000 corresponds to 100.00%, -10000 corresponds to 100.00%.

For the data of the frequency dimension, the percentage is the percentage of the relative maximum frequency (P0-10); for the data of the torque dimension, the percentage is P2-10, A2-48, A3-48, A4.48 (the upper limit of torque corresponds to the first, second, third and fourth motors, respectively).

Control command input to frequency converter: (write only)

Control command communication address	Command function
2000H	0001:Positive operation
	0002:reverse operation
	0003:turn forward and move
	0004:reverse point motion
	0005:free shutdown
	0006:slow down and stop
	0007:fault reset

States word address	States word function
3000H	0001:Positive operation
	0002:reverse operation
	0003:shutdown

Status lock password check:(if 8888H is returned,the password verification is passed):

Password address	Content of the password
1F00H	*****

نوٹ   مواصلاتی سیٹنگ کی قدرایک نسبتاً فیصدی قیمت ہے، جہاں 10000 کا مطلب سو فیصد اور-10000 کا مطلب منفی سو فیصد ہوتا ہے-

اگریہ ڈیٹا فریکوئنسی کی اکائی میں ہو، تویہ قدرزیادہ سے زیادہ مقررہ فریکوئنسی (پی0-10) کے تناسب سے دی جاتی ہے؛ جبکہ ٹارک (مروڑ) کی اکائی کے لیے، یہ فیصد پی2-10، اے2-48، اے3-48، اے4-48 میں دی گئی بالترتیب پہلی، دوسری، تیسری اور چوتھی موٹر کی زیادہ سے زیادہ ٹارک حد کے مطابق ہوتی ہے-

کنٹرول کمانڈ جو فریکوئنسی کنورٹر کو دی جاتی ہے (صرف لکھنے کی اجازت)

کنٹرول کمانڈ مواصلاتی پتہ	کمانڈ فنکشن
2000H	0001 : آگے کی سمت چلانا
	0002 : پیچھے کی سمت چلانا
	0003 : آگے نقطہ وار حرکت
	0004 : پیچھے نقطہ وار حرکت
	0005 : آزادانہ بندش
	0006 : آہستہ آہستہ بند کرنا
	0007 : خرابی کی صفائی

حالت کا لفظ (اسٹیٹس ورڈ) کا پتہ	اسٹیٹس ورڈ فنکشن
3000H	0001 : آگے کی سمت چلانا
	0002 : پیچھے کی سمت چلانا
	0003 : بند کرنا

اگر 8888 ایچ واپس آئے، تو اس کا مطلب ہے کہ پاس ورڈ کی تصدیق کامیاب ہوئی-

پاس ورڈ کا پتہ	پاس ورڈ کا مواد
1F00H	*****

5.3.8Digital output terminal control(write only)

Digital output terminal control communication address	Command content
2001H	BiT0:DO1 output control BiT1:DO2 output control BiT2:RELAY 1 output control BiT3:RELAY 2 output control BiT4:FMR output control BiT5:VDO1 BiT6:VDO2 BiT7:VDO3 BiT8:VDO4 BiT9:VDO5

5.3.9analog output AO1 control(write only)

Command address	Content of the command
2002H	0~7FFFRE represents 0%~100%

5.3.10analog output AO2 control(write only)

Command address	Content of the command
2003H	0~7FFFRE represents 0%~100%

5.3.11pulse output control(write only)

Command address	Content of the command
2004H	0~7FFFRE represents 0%~100%

5.3.8 فنکشن کوڈ پیرامیٹر ایڈریس مارکنگ قواعد

ڈیجیٹل آؤٹ پٹ ٹرمینل کا مواصلاتی پتہ	کمانڈ کا مواد
2001H	BiT0 : DO1 آؤٹ پٹ کنٹرول BiT1 : DO2 آؤٹ پٹ کنٹرول BiT2 : ریلے 1 آؤٹ پٹ کنٹرول BiT3 : ریلے 2 آؤٹ پٹ کنٹرول BiT4 : FMR آؤٹ پٹ کنٹرول BiT5 : VDO1 BiT6 : VDO2 BiT7 : VDO3 BiT8 : VDO4 BiT9 : VDO5

5.3.9 اینلاگ آؤٹ پٹ AO1 کنٹرول (صرف قابل تحریر)

کمانڈ کا پتہ	کمانڈ کا مواد
2002H	0~7FFFRE ظاہر کرتا ہے 0%~100%

5.3.10 اینلاگ آؤٹ پٹ AO2 کنٹرول (صرف قابل تحریر)

کمانڈ کا پتہ	کمانڈ کا مواد
2003H	0~7FFFRE ظاہر کرتا ہے 0%~100%

5.3.11 پَلس آؤٹ پٹ کنٹرول (صرف قابل تحریر)

کمانڈ کا پتہ	کمانڈ کا مواد
2004H	0~7FFFRE ظاہر کرتا ہے 0%~100%

5.4 fault description of frequency converter

fault address of frequency converter	fault information of frequency converter
8000H	0000: no failure 0001: reserved 0002: accelerating over-current 0003: decelerate over-current 0004: constant speed over-current 0005: accelerated over-voltage 0006: deceleration over-voltage 0007: constant speed over-voltage 0008: buffer overload fault 0009: under-voltage fault 000A: frequency converter overload 000B: motor overload 000C: input out of phase 000D: output out of phase 000E: module overheating 000F: external failure 0010: communication exception 0011: abnormal contactor 0012: current detection fault 0013: motor tuning fault 0014: encoder / PG card failure 0015: read and write exception caused by participation 0016: hardware failure of frequency converter 0017: motor-to-ground short circuit fault 0018: reserved 0019: reserved 001A: run time arrives 001B: user-defined fault 1 001C: user-defined fault 2 001D: power-up time arrives 001E: unloading 001F: runtime PID feedback is lost 0028: fast current limit timeout failure 0029: switch motor failure at run time 002A: speed deviation is too large 002B: motor over-speed 002D: motor over temperature 005A: encoder line number setting error 005B: no encoder 005C: initial position error 005E: speed feedback error

5.4 فنکشن کوڈ پیرامیٹر ایڈریس مارکنگ قواعد

فریکوئنسی کنورٹر خرابی کا پتہ	فریکوئنسی کنورٹر کی خرابیوں کی معلومات
8000H	0000 : کوئی خرابی نہیں 0001 : مخصوص رکھا گیا 0002 : تیز رفتاری کے دوران زائد کرنٹ 0003 : سست رفتاری کے دوران زائد کرنٹ 0004 : مستقل رفتار پر زائد کرنٹ 0005 : زائد وولٹیج 0006 : زائد وولٹیج 0007 : مستقل رفتار پر زائد وولٹیج 0008 : بفر زائد بوجھ خرابی 0009 : کم وولٹیج کی خرابی 000A : فریکوئنسی کنورٹر میں خرابی 000B : فریکوئنسی کنورٹر میں خرابی 000C : ان پٹ کی غیر موافقت 000D : آؤٹ پٹ کی غیر موافقت 000E : ماڈیول زیادہ گرم ہونا 000F : بیرونی نظام میں ناکامی 0010 : مواصلاتی خرابی 0011 : غیر معمولی کنکشن 0012 : موجودہ شناخت میں خرابی 0013 : موٹر ٹیوننگ خرابی 0014 : انکوڈر / پی جی کارڈ کی ناکامی 0015 : پڑھنے یا لکھنے میں استثنا 0016 : فریکوئنسی کنورٹر کی ہارڈ ویئر خرابی 0017 : موٹر یا زمین کا شارٹ سرکٹ 0018 : مخصوص رکھا گیا 0019 : مخصوص رکھا گیا 001A : وقت کی حد ختم ہونا 001B : صارف کی مقرر کردہ خرابی 1 001C : صارف کی مقرر کردہ خرابی 2 001D : طاقت حاصل ہونے کے بعد وقت مکمل ہو جانا 001E : لوڈ ختم ہونا 001F : رن ٹائم کے دوران پی آئی ڈی کا فیڈ بیک ختم ہو جانا 0028 : تیز کرنٹ حد مقررہ مدت ختم 0029 : چلتے ہوئے موٹر تبدیلی میں ناکامی 002A : رفتار میں فرق بہت زیادہ ہو جانا 002B : موٹر کی رفتار بہت زیادہ ہو جانا 002D : موٹر کا حد سے زیادہ گرم ہو جانا 005A : انکوڈر لائن نمبر ترتیب میں خرابی 005B : انکوڈر کا موجود نہ ہونا 005C : ابتدائی پوزیشن کی خرابی 005E : رفتار کی رائے (فیڈبیک) میں خرابی

5.5 Description of Pd group communication parameters

Pd-00	Baud rate	Leave factory value	600
	setting range	Unit :MODUBS baud	
		0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS	5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS 8: 57600BPS 9: 115200BPS

This parameter is used to set the data transmission rate between the host computer and frequency converter.Note that the baud rate set by the host computer and the one of frequency converter must be the same,otherwise,the one communication can not be carried out. The higher the baud rate, the faster the communication speed.

Pd-01	Data format	Leave factory value	0
	setting range	0:no check:data format(8,N,2) 1:even check:data format(8,E,1) 2:odd check:data format(8,O,1) 3:no check:data format(8-N-1)	

The data format set by the host computer and the one of frequency converter must be the same,otherwise,the one communication can not be carried out.

Pd-02	This machine address	Leave factory value	1
	setting range	1~247(0represents the broadcast address)	

When the local address is set to 0, it is the broadcast address, which realize the broadcasting function of the host computer. The local address (except the broadcast address)is unique, which is the basis for realizing point-to-point communication between the host computer and the frequency converter.

Pd-03	Apply delay	Leave factory value	2ms
	setting range	0~20ms	

Response delay refers to the interval between end of data acceptance of the frequency converter and the time when the data is sent to the host computer. If the response delay is less than the system processing time,the response delay shall be based on the system processing time, the response delay is longer the system processing time,the system will wait until the response delay time is up the send data to the upper computer.

5.5 فنکشن کوڈ پیرامیٹر ایڈریس مارکنگ قواعد

Pd-00	باڈ ریٹ	لِیو فیکٹری ویلیو	600
	ترتیب کی حد	یونٹ : موڈبس باڈ	
		0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS	5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS 8: 57600BPS 9: 115200BPS

یہ پیمانہ میزبان کمپیوٹر اور فریکوئنسی کنورٹر کے درمیان اعداد و شمار کی ترسیلی رفتار طے کرنے کے لیے استعمال کیا جاتا ہے- یاد رہے کہ میزبان کمپیوٹر اور فریکوئنسی کنورٹر کے درمیان طے کی گئی ترسیلی رفتار ایک جیسی ہونی چاہیے، بصورت دیگر رابطہ ممکن نہیں ہو سکے گا- جتنی زیادہ ترسیلی رفتار ہوگی، رابطے کی رفتار اتنی ہی تیز ہوگی-

Pd-01	ڈیٹا کا خاکہ	لِیو فیکٹری ویلیو	0
	ترتیب کی حد	0: بغیر جانچ کے ڈیٹا کا خاکہ (8,N,2) 1: جوڑی کی جانچ ڈیٹا کا خاکہ (8,E,1) 2: طاق کی جانچ ڈیٹا کا خاکہ (8,O,1) 3: بغیر جانچ کے ڈیٹا کا خاکہ (8,N,1)	

میزبان کمپیوٹر اور فریکوئنسی کنورٹر میں طے شدہ اعداد و شمار کی ترتیب بھی یکساں ہونی چاہیے، ورنہ درست مواصلاتی رابطہ ممکن نہیں ہوگا-

Pd-02	اس مشین کا پتہ	لِیو فیکٹری ویلیو	1
	ترتیب کی حد	0 کا مطلب ہے نشریاتی پتہ 1~247	

جب مقامی پتہ صفر پر رکھا جائے تو یہ اجتماعی پتہ کہلاتا ہے، جو میزبان کمپیوٹر کو اجتماعی ترسیل کا اختیار دیتا ہے- مقامی پتہ (سوائے اجتماعی پتے کے) منفرد ہونا لازم ہے، کیونکہ یہی فریکوئنسی کنورٹر اور میزبان کمپیوٹر کے درمیان نقطہ بہ نقطہ رابطے کی بنیاد بنتا ہے-

Pd-03	درخواست میں تاخیر	لِیو فیکٹری ویلیو	2ms
	ترتیب کی حد	0~20ms	

جوابی تاخیر سے مراد وہ وقفہ ہے جو فریکوئنسی کنورٹر کی جانب سے اعداد و شمار وصول کرنے کے بعد، میزبان کمپیوٹر کو جواب بھیجنے تک ہوتا ہے- اگر جوابی تاخیر نظام کی اندرونی کارروائی کے وقت سے کم ہو تو نظام کی کارروائی کا وقت ہی جوابی تاخیر سمجھا جائے گا- اگر جوابی تاخیر زیادہ ہو، تو نظام اس وقت تک انتظار کرے گا جب تک جوابی تاخیر مکمل نہ ہو جائے، تب جا کر بالا کمپیوٹر کو اعداد و شمار بھیجے جائیں گے-

Pd-04	Communication overtime time	Leave factory value	0.0 s
	setting range	0.0(invalid), 1.0s~60.0s	

When the function code is set to 0.0s,the communication overtime parameter is invalid.When the function code is set to a valid value,if the interval between one communication and the next communication exceeds the communication overtime, the system will report a communication error(Err16). In general, it is set to invalid, and if you set secondary parameters in a continuous communication system, you can monitor the communication status.

Pd-05	Selection of communication	Factory value	0
	Scope	0: Non -standard MODBUS protocol; 1: Standard Modbus protocol	

PD-05 = 1: Select the standard Modbus protocol.

PD-05 = 0: When reading the command, the number of bytes returned from the machine than the standard Modbus protocol one byte,

For details, please refer to the "Communication Data Structure" part of this agreement.

Pd-06	Communication reading current resolution	Factory value	0
	Scope	0: 0.01A;; 1: 0.1A	

It is used to determine the output unit of the current value when reading the output current.

2.4 485 communication instructions to restore the factory value operation

1. First write the password of the menu address of the PP-00 (the address is 0x1F00. If the password is 0, you must first write the 0 password value to this address).)
2. Then PP-01 = 3, you can restore all parameters of the inverter (including motor parameters), and the address is 0x1F01

Pd-04	مواصلاتی اضافی وقت	لِیو فیکٹری ویلیو	0.0 s
	ترتیب کی حد	0.0 (غیر موثر) 1.0s ~ 60.0s	

جب افعال کا کوڈ صفر اعشاریہ صفر سیکنڈ پر مقرر ہو، تو مواصلاتی حد وقت کا پیمانہ مؤثر نہیں رہتا- لیکن جب افعال کا کوڈ کسی مؤثر قدر پر مقرر کیا جائے، تو اگر ایک رابطے اور اگلے رابطے کے درمیان وقفہ مقررہ حد وقت سے تجاوز کر جائے، تو نظام رابطے کی خرابی (خرابی نمبر سولہ) ظاہر کرے گا- عمومی طور پر اسے غیر مؤثر رکھا جاتا ہے، لیکن اگر کسی مسلسل رابطے والے نظام میں ثانوی پیمانے طے کیے جا رہے ہوں تو اس ذریعے سے رابطے کی حالت کو بھی جانچا جا سکتا ہے-

Pd-05	مواصلات کا انتخاب	فیکٹری ویلیو	0
	دائرہ کار	0: غیر میعاری موڈ بس پروٹوکول	1: میعاری موڈ بس پروٹوکول

پی ڈی-05 =1 : یہ منتخب کرے گا کہ معیاری موڈبس ضابطہ استعمال کیا جائے-

پی ڈی-05 = 0 : جب احکامات کو پڑھا جائے گا، تو نظام کی جانب سے جو جوابی پیغام آئے گا، وہ معیاری موڈبس ضابطے کی نسبت ایک حرف کم ہوگا-

Pd-05	مواصلاتی مطالعہ کا موجودہ خلاصہ	فیکٹری ویلیو	0
	دائرہ کار	0: 0.01A	1: 0.1A

یہ پیمانہ اس امر کا تعین کرنے کے لیے استعمال ہوتا ہے کہ خارجی برقی رو کی قدر کو پڑھتے وقت اخراج کی اکائی کیا ہوگی-

2.4 485 مواصلاتی ہدایات کے ذریعے نظام کو کارخانے والی حالت پر واپس لانے کا طریقہ

1. سب سے پہلے PP-00 (جس کا پتہ ہے 0x1F00) پر موجود مینو والے پتے پر پاس ورڈ تحریر کریں اگر پاس ورڈ پہلے سے صفر ہے، تو اس پتے پر پہلے مطلوبہ پاس ورڈ کی قدر تحریر کرنا ضروری ہے-

2. اس کے بعد PP-01 تین پر مقرر کریں، تو تمام پیمانے (موٹر سے متعلق بھی شامل ہیں) واپس ابتدائی حالت میں بحال ہو جائیں گے- اس کا پتہ ہے 0x1F01

69

Chapter 6 Failure diagnose and policies

6.1 Failure alarm and policies

SU700 frequency converter total has 24 items warning information and protection function, protection function act once happen failure, frequency converter stop output, frequency converter failure electric relay contact act and indicate failure code on the frequency converter display panel. The users able to self check according to the reminding in this chapter before seeking for service, analyse the failure reason and ind out the solve methods. If failure belong to the described reasons in dotted line frame then please seeking for service, contact the agent of the purchased frequency converter or directly contact our company.

Err22 in 21 items warning information is over current or over voltage signal, in most of the situation, hardware over voltage caused Err22 alarm.

Failure name	Failure code	Failure reason one by one check	Failure treatment policies
Inverter unit protection	Err1	1.Frequency converter output circuit short circuit 2.Too long motor and frequency converter wiring 3.overheat module 4.Internal wiring of frequency converter loosen 5.Abnormal main control board 6.Abnormal drive board 7.Abnormal mutation module	1.solve outer failure 2.Additionally install reactor or output filter wave device 3.check whether air channel blocked, whether fan normally working and solve the existing problems 4.Plug in well all wiring 5.seeking for technical support 6.seeking for technical support 7.seeking for technical support
Accelerate over current	Err2	1.Frequency converter output circuit existinggrounding or short circuit 2.control method is vector and not process parameter identification 3.Too short accelerate time 4.Manual torque rise or unsuitable V/F curve 5.Lower voltage 6.start the rotating motor 7.suddenly add load during accelerating 8.smaller frequency converter device model select	1.solve outer failure 2.process motor parameter identification 3.Increase accelerate time 4.Adjust manually rise torque or V/F curve 5.Adjust the voltage to normal range 6.select speed tracing start or restart after motor stopped 7.cancel suddenly added load 8. select more bigger power grade frequency converter

باب نمبر 6 نقص کی تشخیص اور حل کی پالیسی

6.1 خرابی کی اطلاع اور اس سے متعلقہ حکمت عملی

ایس یو سات سو نامی برقی مبدل (فریکوئنسی کنورٹر) میں کل چوبیس اقسام کی انتباہی اطلاعات اور حفاظتی افعال موجود ہیں- جب بھی کوئی خرابی واقع ہوتی ہے، تو حفاظتی نظام فعال ہو جاتا ہے، مبدل فوراً برقی رسد بند کر دیتا ہے، خرابی کی برقی علامت والے رابطے کو فعال کرتا ہے، اور مبدل کے سامنے والے پینل پر خرابی کا کوڈ ظاہر کر دیتا ہے-

صارفین اس باب میں دی گئی ہدایات کے مطابق، سروس کے لیے رابطہ کرنے سے پہلے، خود سے جانچ پڑتال کر سکتے ہیں، خرابی کی وجہ کا تجزیہ کر سکتے ہیں، اور اس کا حل تلاش کر سکتے ہیں- اگر خرابی ان وجوہات میں شامل ہو، جو نقطہ دار خانے میں بیان کی گئی ہوں، تو براہ کرم فوری طور پر سروس فراہم کنندہ، یا مبدل فروخت کرنے والے نمائندے، یا براہِ راست ہماری کمپنی سے رابطہ کریں-

اکیس اقسام کی انتباہی اطلاعات میں نقص نمبر بائیس (Err22) زیادہ برقی رو یا زیادہ برقی دباؤ (وولٹیج) سے متعلق ہے- اکثر اوقات یہ نقص ہارڈ ویئر میں زیادہ برقی دباؤ کی وجہ سے پیدا ہوتا ہے، جو کہ نقص نمبر بائیس کی اطلاع کا باعث بنتا ہے-

خرابی کا نام	خرابی کا کوڈ	خرابی کی وجہ - ہر ایک کو علیحدہ طور پر جانچیں	خرابی سے نمٹنے کی پالیسیاں
یونٹ کا تحفظ	Err1	1: آؤٹ پٹ میں شارٹ سرکٹ 2: لمبی وائرنگ یا موٹر 3: اوور ہیٹ 4: اندرونی کنیکشن کمزوری 5: کنٹرول بورڈ نقص 6: ڈرائیو بورڈ میں خرابی 7: ماڈیول کا مسئلہ	1: وائرنگ/ موٹر چیک کریں 2: فلٹر یا ری ایکٹر لگائیں 3: پنکھا/ ایئر فلو چیک کریں 4: دوبارہ جوڑیں 5: درست طریقے سے جوڑیں 6: ٹیکنیکل مدد لیں 7: ٹیکنیکل سپورٹ حاصل کریں
تیز رفتاری کے دوران زائد برقی رو	Err2	1: آؤٹ پٹ میں شارٹ سرکٹ 2: ویکٹر موڈ میں مسئلہ 3: وقت کم رکھا گیا 4: وی/ ایف سیٹنگ غلط 5: کم وولٹیج 6: اچانک اسٹارٹ 7: لوڈ اچانک بڑھا 8: چھوٹا فریکوئنسی ماڈل چُنا	1: سرکٹ چیک کریں 2: موڈ سیٹنگ دیکھیں 3: وقت زیادہ رکھیں 4: وولٹیج تناسب ٹھیک کریں 5: وولٹیج درست کریں 6: ریموٹ اسٹارٹ دیکھیں 7: سموُتھ لوڈ دیں 8: پاورفُل ڈرائیو چنیں

6.1 Failure alarm and policies

Failure name	Failure code	Failure reason one by one check	Failure treatment policies
Moderate over current	Err3	1.Frequency converter output circuit existing grounding or short circuit 2.control method is vector and not process parameter identification 3.Too short moderate time 4.Lower voltage 5.suddenly add load during moderating 6.Not additionally install brake unit and brake electric resistance	1.solve outer failure 2.process motor parameter identification 3.Increase moderate time 4.Adjust the voltage to normal range 5.cancel suddenly added load 6.Additionally install brake unit and brake electric resistance
constant speed over current	Err4	1.Frequency converter output circuit existing grounding or short circuit 2.control method is vector and not process parameter identification 3.Lower voltage 4.whether has sudden load during running 5.smaller frequency converter device model select	1.solve outer failure 2.process motor parameter identification 3.Adjust the voltage to normal range cancel suddenly addedload 5.select more bigger power grade frequency converter
Accelerate over voltage	Err5	1.Higher input voltage 2.Existing outer force drive motor to run during accelerating 3.Too short accelerate time 4.Not additionally install brake unit and brake electric resistance	1.Adjust the voltage to normal range 2.cancel additional power or add braking resistance 3.Increase accelerate time 4.Additionally install brake unit and brake electric resistance
Moderate over voltage	Err6	1.Higher input voltage 2.Existing outer force drive motor to run during accelerating 3.Too short moderate time 4.Not additionally install brake unit and brake electric resistance	1.Adjust the voltage to normal range 2.cancel additional power or add braking resistance 3.Increase accelerate time 4.Additionally install brake unit and brake electric resistance
constant speed over voltage	Err7	1.Higher input voltage 2.Existing outer force drive motor to run during running	1.Adjust the voltage to normal range 2.cancel this outer power or additionally install brake electric resistance
control power supply failure	Err08	1.Input voltage not in the standard stipulated range	1.Adjust the voltage in the standard required range

6.1 خرابی کی اطلاع اوراس سے متعلقه حکمت عملی

خرابی کا نام	خرابی کا کوڈ	خرابی کی وجہ - ہرایک کو علیحدہ طورپر جانچیں	خرابی سے نمٹنے کی پالیسیاں
درمیانه اوور کرنٹ	Err3	1: شارٹ سرکٹ 2: غلط کنٹرول کا طریقه 3: کم وقت 4: کم وولٹیج 5: اچانک بوجھ 6: بریک یونٹ/ریزیسٹنس کی غیر موجودگی	1: شارٹ سرکٹ ٹھیک کریں 2: پیرامیٹرز درست کریں 3: وقت بڑھائیں 4: وولٹیج ایڈجسٹ کریں 5: اچانک بوجھ ہٹائیں 6: بریک یونٹ/ریزیسٹنس لگائیں
مستقل رفتار اوور کرنٹ	Err4	1: شارٹ سرکٹ 2: غلط کنٹرول کا طریقه 3: کم وولٹیج 4: اچانک بوجھ 5: چھوٹا کنورٹر	1: شارٹ سرکٹ ٹھیک کریں 2: پیرامیٹرز درست کریں 3: وولٹیج ایڈجسٹ کریں 4: اچانک بوجھ ہٹائیں 5: بڑا کنورٹر استعمال کریں
تیز رفتار اوور وولٹیج	Err5	1: زیادہ وولٹیج 2: موٹر پر بیرونی دباؤ 3: کم تیزی کا وقت 4: بریک یونٹ/ریزیسٹنس کی غیر موجودگی	1: وولٹیج ایڈجسٹ کریں 2: دباؤ کم کریں / ریزیسٹنس لگائیں 3: تیزی کا وقت بڑھائیں 4: بریک یونٹ/ریزیسٹنس لگائیں
درمیانه اوور وولٹیج	Err6	1: زیادہ وولٹیج 2: موٹر پر بیرونی دباؤ 3: کم درمیانه وقت 4: بریک یونٹ/ریزیسٹنس کی غیر موجودگی	1: وولٹیج ایڈجسٹ کریں 2: دباؤ کم کریں / ریزیسٹنس لگائیں 3: درمیانه وقت بڑھائیں 4: بریک یونٹ/ریزیسٹنس لگائیں
مستقل رفتار اوور وولٹیج	Err7	1: زیادہ وولٹیج 2: موٹر پر بیرونی دباؤ	1: وولٹیج ایڈجسٹ کریں 2: دباؤ کم کریں / ریزیسٹنس لگائیں
کنٹرول پاور سپلائی کی خرابی	Err08	1: وولٹیج معیار کے دائرے میں نہیں ہے	1: وولٹیج معیار کے دائرے میں ایڈجسٹ کریں

6.1 Failure alarm and policies

Failure name	Failure code	Failure reason one by one check	Failure treatment policies
Lack voltage failure	Err09	1.Moment power of 2.Frequency converter input voltage not in the standard required range 3.Abnormal bus line voltage 4.Abnormal rectification bridge and recoil resistance 5.Abnormal drive board 6.Abnormal control board	1.Reset failure 2.Adjust voltage to normal range 3.seeking for technical support 4.seeking for technical support 5.seeking for technical support 6.seeking for technical support
Frequency converter over load	Err10	1.whether too big load or happen motor blocked 2.smaller frequency converter device model select	1.Reduce load and check the motor and mechanical situation 2.select more bigger power grade frequency converter
Motor overload	Err11	1.whether suitable motor protect parameters P9-01 2.whether too big load or happen motor blocked 3.smaller frequencyconverter device model select	1.correctly set this parameter 2.Reduce load and check the motor and mechanical situation 3.select more bigger power grade frequency converter
Input lack phase	Err12	1.Abnormal three phase input power supply 2.Abnormal drive board 3.Abnormal lightning protection board 4.Abnormal main control board	1.check and solve the existing problems in outer circuit 2.seeking for technical support 3.seeking for technical support 4.seeking for technical support
output lack phase	Err13	1.Abnormal lead wire from frequency converter to motor 2.unbalance frequency converter t hree phase output during motor running 3.Abnormal drive board 4.Abnormal module	1.solve outer failure 2.check whether motor three phase winding normal and solve the problems 3.seeking for technical support 4.seeking for technical support
Module overheat	Err14	1.Too high environment temperature 2.Air channel blocked 3.Fan damaged 4.Module thermal resistor damaged 5.inverter module damaged	1.Reduce environment temperature 2.clean air channel 3.Renewal fan 4.Renewal thermal resistor 5.Renewal inverter module
outer equipment failure	Err15	1.Multifunctional terminal X inputsignal of outer failure 2.virtual IO function input signal of outer failure	1. reset operation 2. reset operation

6.1 خرابی کی اطلاع اوراس سے متعلقہ حکمت عملی

خرابی کا نام	خرابی کا کوڈ	خرابی کی وجہ - ہرایک کو علیحدہ طورپر جانچیں	خرابی سے نمٹنے کی پالیسیاں
وولٹیج کمی کی خرابی	Err09	1: پاور کی عارضی بندش 2: فریکوئنسی کنورٹران پٹ وولٹیج مطلوبہ دائرے میں نہیں 3: غیر معمولی بس لائن وولٹیج 4: خراب ریکٹیفیکیشن اورری کوائل ریزسٹنس 5: خراب ڈرائیو بورڈ 6: خراب کنٹرول بورڈ	1: مسئلہ دوبارہ ترتیب دیں 2: وولٹیج کو معمول پر لائیں 3: تکنیکی مدد حاصل کریں 4: تکنیکی مدد حاصل کریں 5: تکنیکی مدد حاصل کریں 6: تکنیکی مدد حاصل کریں
فریکوئنسی کنورٹر کا اوورلوڈ	Err10	1: حد سے زیادہ بوجھ یا موٹر بلاک ہونا 2: چھوٹا فریکوئنسی کنورٹر منتخب	1: بوجھ کم کریں اور موٹر اور مکینیکل حالت چیک کریں 2: بڑا فریکوئنسی کنورٹر منتخب کریں
موٹر کا اوورلوڈ	Err11	1:P9-01 کے پیرامیٹرز صحیح نہیں 2: حد سے زیادہ بوجھ یا موٹر بلاک ہونا 3: چھوٹا فریکوئنسی کنورٹر منتخب	1: پیرامیٹر صحیح ترتیب دیں 2: بوجھ کم کریں اور موٹر کی حالت چیک کریں 3: بڑا فریکوئنسی کنورٹر منتخب کریں
ان پٹ کی کمی کا مرحلہ	Err12	1: غیر معمولی تھری فیزان پٹ پاور سپلائی 2: ڈرائیو بورڈ خراب 3: بجلی کی فراہمی کے کیبلز ڈھیلے 4: ان پٹ فیوز خراب	1: بیرونی سرکٹ کے مسائل کو حل کریں 2: تکنیکی مدد حاصل کریں 3: بجلی کی فراہمی کے کیبلز کو درست کریں 4: فیوز تبدیل کریں
آؤٹ پٹ کی کمی کا مرحلہ	Err13	1: موٹر سے فریکوئنسی کنورٹر لیڈ وائر خراب 2: موٹر چلانے کے دوران فریکوئنسی کنورٹر تین فیز آؤٹ پٹ غیر متوازن 3: غیر معمولی ڈرائیو بورڈ 4: غیر معمولی موڈیول	1: بیرونی خرابی کو ٹھیک کریں 2: موٹر کی تین فیزوائنڈنگ چیک کریں 3: تکنیکی مدد حاصل کریں 4: تکنیکی مدد حاصل کریں
ماڈیول کا زیادہ گرم ہوجانا	Err14	1: ماحول کا درجہ حرارت بہت زیادہ 2: ہوا کا راستہ بلاک 3: فین خراب 4: ناقص ماڈیول تھرمل ریزسٹر 5: ناقص انورٹر ماڈیول	1: ماحول کا درجہ حرارت کم کریں 2: ہوا کا راستہ صاف کریں 3: فین تبدیل کریں 4: تھرمل ریسزٹر تبدیل کریں 5: انورٹر ماڈیول تبدیل کریں
بیرونی آلات کی خرابی	Err15	1: ان پٹ X بیرونی خرابی کے ملٹی فنکشنل ٹرمینل سگنل 2: بیرونی خرابی کا ورچوئل IO فنکشن ان پٹ سگنل	1: دوبارہ ترتیب دیں (ری سیٹ آپریشن) 2: دوبارہ ترتیب دیں (ری سیٹ آپریشن)

6.1 Failure alarm and policies

Failure name	Failure code	Failure reason one by one check	Failure treatment policies
communication failure	Err16	1.Abnormal host computer working 2.Abnormal communication wire 3.Remain 4.Incorrect communication parameter PD group setting	1.check host computer wiring 2.check communication wiring 3.correctly set communication expanding card type 4.correctly set communication parameters
contactor failure	Err17	1.Abnormal drive board and power supply 2.Abnormal contactor	1.Renewal drive board and power supply 2.Renewal contactor
current test failure	Err18	1.check abnormal Hall apparatus 2.Abnormal drive board	1.Renewal Hall apparatus 2.Renewal drive board
Motor tune failure	Err19	1.Motor parameters not set according to data plate 2.parameter identify process overtime	1.correctly set motor parameter according to data plate 2.check the lead wire from frequency converter to motor
EEPROM read and write failure	Err21	1.EEPROM chips damaged	1.Renewal main control board
Frequency converter hardware failure	Err22	1.Existing over voltage 2.Existing over current	1.Treat according to over voltage failure 2.Treat according to over current failure
Grounding short circuit failure	Err23	1.Motor grounding short circuit	1.Renewal cable or motor
Accumulated running time arrive failure	Err26	1.Accumulated running time arrived setting value	1.use parameter initialize function to clean record information
user self defined failure 1	Err27	1.Input signal of user self defined failure 1 through multifunctional terminal x 2.Input signal of user self defined failure 1 through invented 10 function	1.Reset running 2.Reset running
user self deined failure 2	Err28	1.Input signal of user self defined failure 1 through multifunctional terminal x 2.Input signal of user self defined failure 1	1.Reset running 2.Reset running
Accumulate power on time arrived failure	Err29	1.Accumulate power on time arrived setting value	1.use parameter initialize function to clean record information

6.1 خرابی کی اطلاع اور اس سے متعلقہ حکمت عملی

خرابی کا نام	خرابی کا کوڈ	خرابی کی وجہ - ہرایک کو علیحدہ طور پر جانچیں	خرابی سے نمٹنے کی پالیسیاں
کمیونیکیشن کی خرابی	Err16	1: میزبان کمپیوٹر کا غیر معمولی کام 2: کمیونیکیشن وائر کا مسئلہ 3: باقی رہنا 4: PD گروپ سیٹ کا غلط کمیونیکیشن پیرامیٹر	1: میزبان کمپیوٹر کی وائرنگ چیک کریں 2: کمیونیکیشن وائرنگ چیک کریں 3: کمیونیکیشن کارڈ ٹائپ درست سیٹ کریں 4: کمیونیکیشن پیرامیٹرز درست سیٹ کریں
کنٹیکٹر کی خرابی	Err17	1: ڈرائیو بورڈ اور پاور سپلائی کا مسئلہ 2: کنٹیکٹر کا غیر معمولی کام	1: ڈرائیو بورڈ اور پاور سپلائی کو بدلیں 2: کنٹیکٹر کو بدلیں
کرنٹ ٹیسٹ کی خرابی	Err18	1: ہال اپریٹس کا غیر معمولی کام 2: ڈرائیو بورڈ کا مسئلہ	1: ہال اپریٹس کو بدلیں 2: ڈرائیو بورڈ کو بدلیں
موٹر ٹیون کی خرابی	Err19	1: موٹر پیرامیٹرز ڈیٹا پلیٹ کے مطابق سیٹ نہیں 2: پیرامیٹر شناخت کا وقت زیادہ	1: ڈیٹا پلیٹ کے مطابق موٹر پیرامیٹرز درستگی 2: فریکوئنسی کنورٹر سے موٹر تک لیڈ وائر چیک
ای ایپ روم مطالعہ/تحریر کی خرابی	Err21	1: ای ایپ روم چپس خراب	1: مین کنٹرول بورڈ کو بدلیں
فریکوئنسی کنورٹر ہارڈ ویئر کی خرابی	Err22	1: زیادہ وولٹیج موجود 2: زیادہ کرنٹ موجود	1: زیادہ وولٹیج کی خرابی کے مطابق مسئلہ حل کریں 2: زیادہ کرنٹ کی خرابی کے مطابق مسئلہ حل کریں
گراؤنڈنگ شارٹ سرکٹ کی خرابی	Err23	1: موٹر گراؤنڈنگ شارٹ سرکٹ	1: کیبل یا موٹر کو بدلیں
جمع شدہ وقت کی خرابی	Err26	1: جمع شدہ وقت مقرر کردہ قدر پر پہنچ گیا	1: پیرامیٹر کو ری سیٹ فنکشن استعمال کرکے ریکارڈ صاف کریں
صارف کی خود ساختہ خرابی 1	Err27	1: ملٹی فنکشنل ٹرمینل ایکس کے ذریعے صارف کی خود ساختہ خرابی کا انپٹ سگنل 2: انورٹڈ 10فنکشن کے ذریعے انپٹ سگنل	1: چلانے کے عمل کو ری سیٹ کریں 2: چلانے کے عمل کو ری سیٹ کریں
صارف کی خود ساختہ خرابی 2	Err28	1: ملٹی فنکشنل ٹرمینل ایکس کے ذریعے صارف کی خود ساختہ خرابی کا انپٹ سگنل 2: نپٹ سگنل صارف کی خود ساختہ خرابی 1	1: چلانے کے عمل کو ری سیٹ کریں 2: چلانے کے عمل کو ری سیٹ کریں
جمع شدہ پاور آن وقت کی خرابی	Err29	1: جمع شدہ پاور آن وقت مقرر کردہ قدر پر پہنچ گیا	1: پیرامیٹر کو ری سیٹ فنکشن استعمال کرکے ریکارڈ صاف کریں

6.1 Failure alarm and policies

Failure name	Failure code	Failure reason one by one check	Failure treatment policies
Loss load failure	Err30	1.Frequency converter running current lower than P9-64	1.conirm whether load separated or whether P9-64, P9-65 parameter setting accordance with actual running working condition
feedback loss failure during running	Err31	1.PID feedback less than PA-26 setting value	1.check PID feedback signal or set PA-26 as one suitable value
wave tracing and limit current failure	Err40	1.whether too big load or happen motor blocked 2.smaller frequency converter device model select	1.Reduce load and check the motor and mechanical situation 2.select more bigger power grade frequency
shift motor failure during running	Err41	1.Modify current motor select through terminal during frequency converter running	1.process motor shift operation after frequency converter stop machine
Motor over temperature failure	Err45	1.Temperature sensor wiring loosen 2.Too high temperature motor	1.Test temperature sensor wiring and solve the failure 2.Reduce carriage frequency or adopt other heat radiation actions to process heat radiation of motor
Initial position error	Err51	1.Too big motor parameter and actual tolerance	1.confirm again whether motor parameter correct, pay attention at focus on whether lower rated current setting
Water shortage protection	Err70	1. The on-site water pressure is lower than the water shortage protection pressure set in b0-16	1. Check whether the b0-16 value setting is reasonable, 2. Check whether the water pipe is burst, 3. Check whether the water pump is damaged
Overpres-sure protection	Err71	1. The on-site water pressure is higher than the set pressure value of b0-071. The on-site water pressure is higher than the set pressure value of b0-07	1. Check whether the setting value of b0-07 is reasonable, 2. Check whether the water outlet valve is closed, 3. Check whether the pressure sensor is damaged,

6.1 خرابی کی اطلاع اور اس سے متعلقہ حکمت عملی

خرابی کا نام	خرابی کا کوڈ	خرابی کی وجہ - ہر ایک کو علیحدہ طور پر جانچیں	خرابی سے نمٹنے کی پالیسیاں
لوڈ نقصان کی خرابی	Err30	1: فریکوئنسی کنورٹر کا کرنٹ پیرامیٹر P9-64 سے کم	1: چیک کریں کہ آیا لوڈ الگ ہو گیا ہے یا P9-64, P9-65 کی سیٹنگ درست چلنے کی حالت کے مطابق ہے
چلنے کے دوران فیڈبیک نقصان کی خرابی	Err31	1: PID فیڈبیک PA-26 سیٹنگ ویلیو سے کم	1: PID فیڈبیک کو مناسب PA-26 سیٹنگ ویلیو پر چیک کریں
ویو ٹریسنگ اور حد کرنٹ کی خرابی	Err40	1: زیادہ لوڈ یا موٹر بلاک ہو گئی ہے 2: کمتر فریکوئنسی کا کنورٹر ماڈل منتخب کیا گیا	1: لوڈ کم کریں اور موٹر کی میکینیکل حالت چیک کریں 2: زیادہ پاور گریڈ فریکوئنسی منتخب کریں
چلنے کے دوران شفٹ موٹر کی خرابی	Err41	1: فریکوئنسی کنورٹر کے ذریعے موجودہ موٹر منتخب کریں	1: فریکوئنسی کنورٹر بند کرنے کے بعد موٹر شفٹ آپریشن کریں
موٹر زیادہ درجہ حرارت کی خرابی	Err45	1: درجہ حرارت سینسر کی وائرنگ خراب 2: موٹر کا بہت زیادہ درجہ حرارت	1: سینسر کی وائرنگ ٹیسٹ کریں اور خرابی کو حل کریں 2: کیریج فریکوئنسی کم کریں یا موٹر کی گرمی کی تابکاری عمل میں لائیں
ابتدائی پوزیشن کی غلطی	Err51	1: موٹر کے پیرامیٹر اور اصل برداشت میں اختلاف	1: دوبارہ چیک کریں کہ موٹر پیرامیٹر صحیح طریقے سے سیٹ ہیں، خاص طور پر لوڈ ریٹیڈ کرنٹ
پانی کی کمی کی حفاظت	Err70	1: سائٹ کا پانی کا دباؤ سیٹ ویلیو BO-16 سے کم	1: BO-16 ویلیو سیٹنگ چیک کریں پائپ کے پھٹنے یا پانی پمپ کے خراب ہونے کو چیک کریں-
زیادہ دباؤ کی حفاظت	Err71	1: سائٹ کا پانی کا دباؤ سیٹ ویلیو BO-071 ویلیو سے زیادہ اور پانی کے پریشر سینسر کا مسئلہ	1: BO-070 کی سیٹنگ ویلیو چیک کریں 2: پانی کا آؤٹ لیٹ والو چیک کریں کہ بند نہ ہو 2: پریشر سینسر خراب ہو تو اسے بدلیں

6.2 common failure and solve methods

The frequency converter maybe meeting the below failure situation during use, please process simple failure analyse refer to the below methods.

S/N	Failure appearance	possible reason	Solve method
1	power on but no indication	No power grid voltage or too low; switch power supply failure on frequency converter drive board; Rectification bridge damaged; Frequency converter bufer electric resistance damaged; control board, keyboard, keyboard wire failure; wiring among control board, drive board and keyboard broken;	check input power supply; seeking factory service; check bus line voltage; seeking factory service; seeking factory service;
2	power on repeat indication[ ]	Bad contact wiring between drive board and control board; control board related apparatus damaged; Too low power grid voltage; Drive board switch power supply problems;	pull and insert the main board pin socket again; seeking factory service; check power grid voltage; seeking factory service;
3	power on indicate "Err23" alarm	Motor or output wire grounding short circuit; Frequency converter damaged;	use meter measure insulation of motor and output wire; seeking factory service;
4	power on indication normal, indicate "[]" after running and	Fan damaged or blocked; outer control terminal wiring short circuit;	Renewal fan; solve the outer short circuit failure; seeking factory service;
5	Frequently report Err14 (module overheat) failure	Too high carriage frequency setting; Fan damaged or air channel blocked. Apparatus in frequency converter damaged (thermocouple or others);	Reduce carriage frequency (po-15); Renewal fan and clean air channel; seeking factory service;
6	Motor not running after frequency converter running	Not connect motor wire well; Error frequency converter parameter setting (motor parameter); Bad contact between drive board and control board wire; Drive board failure;	Confirm the wire between frequency converter and motor; Renewal motor or solve the mechanical failure; check and reset motor parameters;
7	Frequency converter frequently report over current and over voltage	Incorrect motor parameter setting; unsuitable accelerate and moderate time; Load wave;	Reset motor parameter or process motor tune; set suitable accelerate and moderate time; seeking factory service;
8	power on indication 8.8.8.8.8	The relate apparatus on control board damaged;	Renewal control board;

6.2 عام خرابیاں اوران کے حل

فریکوئنسی کنورٹر کے استعمال کے دوران درج ذیل خرابیاں پیش آ سکتی ہیں، براہِ کرم درج ذیل طریقوں سے سادہ تجزیہ کریں

سیریل نمبر	خرابی کی ظاہری حالت	ممکنہ وجوہات	حل کرنے کا طریقہ
1	آن پاور مگر کوئی سکرین یا اشارہ نہیں	وولٹیج کم پاور سپلائی خرابی بورڈ یا کی بورڈ خراب	پاور چیک کریں بس وولٹیج دیکھیں فیکٹری سپورٹ سے رابطہ کریں
2	باربار آن آف ہونا	وائرنگ غلط کنٹرول بورڈ یا اپریٹس کا مسئلہ وولٹیج کم	مین بورڈ پن دوبارہ لگائیں فیکٹری سپورٹ سے رابطہ کریں
3	پاور آن "Err23" الارم	موٹر یا آؤٹ پٹ وائر میں شارٹ سرکٹ	موٹر آؤٹ پٹ وولٹیج چیک کریں پاور گریڈ وولٹیج چیک کریں فیکٹری سپورٹ سے رابطہ کریں
4	پاور آن مگر "П" (علامت)	فین خراب یا بلاک بیرونی وائرنگ شارٹ	فین تبدیل کریں وائرنگ چیک کریں فیکٹری سپورٹ سے رابطہ کریں
5	ایرر "Err14" (ماڈیول گرم ہوجانا)	فریکوئنسی زیادہ فین یا ایئر چینل بلاک	فین یا ایئر چینل صاف کریں فیکٹری سپورٹ سے رابطہ کریں (P0-15) فریکوئنسی کم کریں
6	موٹر نہیں چل رہی	موٹر وائرنگ یا پیرامیٹر غلط ڈرائیو بورڈ اور کنٹرول بورڈ کے ما بین خراب رابطہ	وائرنگ چیک کریں موٹر سیٹنگ درست کریں مکینیکل فالٹ چیک کریں
7	غلط کرنٹ رپورٹ اور زیادہ وولٹیج	پیرامیٹر سیٹنگ سلوڈ ایکسیلیریشن ویو مسئلہ	سیٹنگ درست کریں ایکسیلیریشن مناسب رکھیں فیکٹری سپورٹ سے رابطہ کریں
8	پاور آن پر 8.8.8.8.8	کنٹرول بورڈ کا مسئلہ	کنٹرول بورڈ بدلیں