

# 1. Fonksiyon listesi

Drive Grubu

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

## 1.Fonksiyon grubu

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

1.Fonksiyon grubu

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

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

## 1.Fonksiyon grubu

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

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

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

F51 4)	[1 dakika için elektronik sıcaklık seviyesi]	50/200 [%]	<ul style="list-style-type: none"> <li>This parameter sets max current capable of flowing to the motor continuously for 1 minute.</li> <li>H33 – [Motor nominal akımı] kodunun yüzdesiyle orantılıdır.</li> <li>F52 –[Sürekli elektronik sıcaklık seviyesi] kodunun altında bir değere ayarlanamaz.</li> </ul>	150	0
F52	[Sürekli elektronik sıcaklık seviyesi]		<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre motor sürekli çalışırken ki akım miktarını ayarlar.</li> <li>F51 – [1 dakika için elektronik sıcaklık seviyesi] kodundan büyük değer girilemez .</li> </ul>	100	0
F53	[Motor soğutma metodu]	0/1	<p>0 Standart motor şaftına direk bağlı soğutma fan tipli.</p> <p>1 Motora ilave soğutma fanlı takılmış tipi.</p>	0	0
F54	[Aşırı yük uyarı seviyesi]	30/150 [%]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre sürücünün rölesine veya Çok-fonksiyonel çıkış terminaline motordaki akım miktarına göre alarm sinyali çıkışı verir.(Bkn I54, I55).</li> <li>H33-[Motor nominal akımı]kodunun yüzdesiyle orantılıdır.</li> </ul>	150	0

**1.Fonksiyon grubu**

F55	[Aşırı yük uyarı zamanı]	0/30 [sn]	<ul style="list-style-type: none"><li>Bu parametre motordaki akım değeri F54-[Aşırı yük uyarı seviyesi] kodundan F55-[Aşırı yük uyarı zamanı] süresince büyük olursa alarm sinyal çıkışı verir.</li></ul>	10	0	
F56	[Aşırı yük hata seçimi]	0/1	<ul style="list-style-type: none"><li>Bu parametre motorda aşırı yüklenme olduğunda sürücünün çıkışını keser.</li></ul>	1	0	
F57	[Aşırı yük hata seviyesi]	30/200 [%]	<ul style="list-style-type: none"><li>Bu parametre aşırı yük akım miktarını ayarlar.</li><li>H33- [Motor nominal akımı] kodunun yüzdesiyle orantılıdır.</li></ul>	180	0	
F58	[Aşırı yük hata zamanı]	0/60 [sn]	<ul style="list-style-type: none"><li>Bu parametre motordaki akım değeri F57-[Aşırı yük hata seviyesi] kodundan F58-[Aşırı yük hata zamanı] süresince büyük olursa sürücünün çıkışını keser.</li></ul>	60	0	

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

## 1.Fonksiyon grubu

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

## 2.Fonksiyon grubu

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



## 2.Fonksiyon grubu

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

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

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

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

**2.Fonksiyon grubu**

H25	[Hız aramada I kazancı]	0/9999	<ul style="list-style-type: none"><li>▪ Bu parametre hız aramada integral kazancı ayarlar.</li></ul>	1000	0	
-----	----------------------------	--------	--	------	---	--

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

LED display	Parametre adı	Min/Mak değeri	Tanımı	Fabrika ayarları	Çalışırken ayarlama	Sayfa										
H26	[Otomatik tekrar çalışma sayısı]	0/10	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre hata resetlendikten sonra otomatik tekrar çalışma sayısını ayarlar.</li> <li>Otomatik tekrar çalışma sayısının aktif durumda kalır.</li> <li>Bu parametre sadece [drv] parametresi 1 veya 2 {Run/Stop via control terminal}'ye ayarlanırsa aktif durumda kalır.</li> <li>Bu parametre bazı hatalarda (OHT, LVT, EXT, HWT ) aktif olmaz.</li> </ul>	0	0	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>										
H27	[Otomatik tekrar çalışma zamanı]	0/60 [san]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre otomatik tekrar çalışma sayısı arasındaki zamanı ayarlar.</li> </ul>	1.0	0											
H30	[Motor tip seçimi]	0.2/7,5	<table border="1"> <tr> <td>0.2</td> <td>0.2 kW</td> </tr> <tr> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>-</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>7,5</td> <td>7,5 kW</td> </tr> </table>	0.2	0.2 kW	-	-	-	-	-	-	7,5	7,5 kW	7,5	X	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>
0.2	0.2 kW															
-	-															
-	-															
-	-															
7,5	7,5 kW															
H31	[Motor kutup sayısı]	2/12	<ul style="list-style-type: none"> <li>This setting is displayed via rPM in drive group.</li> </ul>	4	X											
H32	[Kayma frekansı oranı]	0/10 [Hz]	$f_s = f_r - \left\lfloor \frac{rpm \times P}{120} \right\rfloor$ <p>Formülde, <math>f_s</math> = Kayma frekans oranı</p> <p><math>f_r</math> = Motor Frekansı</p> <p><math>rpm</math> = Motor devri(RPM)</p> <p><math>P</math> = Motor kutup sayısı</p>	3.0 2)	X											
H33	[Motor nominal akımı]	1.0/50 [A]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Motor etiket değerindeki akımı girin.</li> </ul>	1.8	X											
H34	[Yüksüz Motor Akımı]	0.1/20 [A]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Motoru boşta çalıştırırken ki akım değerini girin.</li> <li>Eğer yüksüzken ki akım değerini ölçmeniz zorsa motor nominal akım değerinin 50 % değerini girin.</li> </ul>	0.9	X	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>										
H36	[Motor verimi]	50/100 [%]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Motor verimini girin.(Motor plakası üzerindeki değeri girin)</li> </ul>	72	X											
H37	[Yük ataleti oranı]	0/2	<ul style="list-style-type: none"> <li>Motor atalet oranına göre aşağıdakilerden birini seçin.</li> </ul> <table border="1"> <tr> <td>0</td> <td>Motor ataletinden 10 kez daha az</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Motor ataleti yaklaşık 10 değerinde</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Motor ataleti 10 katından fazla</td> </tr> </table>	0	Motor ataletinden 10 kez daha az	1	Motor ataleti yaklaşık 10 değerinde	2	Motor ataleti 10 katından fazla	0	X	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>				
0	Motor ataletinden 10 kez daha az															
1	Motor ataleti yaklaşık 10 değerinde															
2	Motor ataleti 10 katından fazla															
H39	[Taşıma frekansı seçimi]	1/15 [kHz]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre motordan duyulan sesi ayarlama kullanılır .Eğer bu değer yüksek bir değere ayarlanırsa sürücüdeki kaçak akım değerini ve sürücüdeki sesin</li> </ul>	3	0	<b>Hata! Yer işareti</b>										

			artmasına neden olur.				<b>tanımlanmamış.</b>
H40	[Kontrol mod seçimi]	0/3	0	{Volt/frekans Kontrol}	0	X	<b>Hata! Yer</b>
			1	{Kayma kompanzasyon kontrol}			<b>Hata! Yer</b>
			2	{PID Geribesleme kontrol}			<b>Hata! Yer</b>
			3	{Sensörsüz vektör kontrol}			<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>
H41	[Otomatik tanıma]	0/1	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre 1'e ayarlanırsa, H42 ve H43 parametrelerine otomatik olarak değer atar.</li> </ul>		0	X	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>
H42	[Stator direnci (Rs)]	0/5.0[Ω]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Motor statör direncinin değeridir.</li> </ul>		-	X	
H44	[Kaçak akım (Lσ)]	0/300.0 [mH]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Motorun statör ve rotor bobininin kaçak akım değeri girilir.</li> </ul>		-	X	
H45	Sensörsüz P kazancı	0/32767	<ul style="list-style-type: none"> <li>Sensörsüz kontrolde P kazancını ayarlama kullanılır.</li> </ul>		1000	O	
H46	Sensörsüz I kazancı		<ul style="list-style-type: none"> <li>Sensörsüz kontrolde I kazancını ayarlama kullanılır.</li> </ul>		100	O	
H50 3)	[PID Geribesleme seçimi]	0/1	0	I Terminal girişi (0 ~ 20 mA)	0	X	<b>Hata! Yer</b>
			1	V1 Terminal girişi (0 ~ 10 V)			

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

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

H74	[Motor devir [rpm] gösterge ayarı	1/1000 [%]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre motorun ekranda göstermesi gereken devir değerini ayarlama kullanılır.</li> </ul> $RPM = \left\lfloor \frac{120 \times f}{H 31} \right\rfloor \times \frac{H 74}{100}$	100	O	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>
H75	DB Resistör operating rate limit select	0-1	0: unlimited 1: use db resistor for the H76 set time	1	0	
H76	Dinamik frenleme direnci görevi	0-30 (%)				
H77						
H78						
H79		0/10.0	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre sürücünün yazılım versiyonunu gösterir.</li> </ul>	01/01/0 0	X	
H81	[2 <sup>nd</sup> motor Hız. Zamanı]	0/6000 [saniye]	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre I20-I24 kodlarından biri 12'ye {2<sup>nd</sup> motor seçimi} ayarlandığında ve terminal ON konumuna alındığında aktif duruma geçer.</li> </ul>	5.0	O	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>
H82	[2 <sup>nd</sup> motor Yvş. zamanı]			10.0	O	
H83	[2 <sup>nd</sup> motor base frekansı]	30/400 [Hz]		60.0	X	
				0	X	
				5	X	
H84	[2 <sup>nd</sup> motor V/F tipi]	0/2		5	X	
				150	X	
H85	[2 <sup>nd</sup> motor ileri yönde tork artırma]	0/15 [%]		150	O	
H86	[2 <sup>nd</sup> motor geri yönde tork artırma]			100	O	
H87	[2 <sup>nd</sup> motor kayıp önleme seviyesi]	30/150 [%]		1.8	X	
H88	[1.dakika için 2 <sup>nd</sup> motor Elektronik sıcaklık seviyesi]	50/200 [%]				

H89	[Kalıcı 2 <sup>nd</sup> motor elektronik sıcaklık seviyesi]																	
H90	[2 <sup>nd</sup> motor nominal akımı]	0.1/20 [A]																
H93	[Parametre fabrika ayarlarına çevirme]	0/5	<ul style="list-style-type: none"> <li>Bu parametre bütün parametreleri veya grupları fabrika değerine çevirir.</li> </ul> <table border="1"> <tr> <td>0</td> <td>-</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>Bütün parametre gruplarını fabrika değerine çevirir.</td> </tr> <tr> <td>2</td> <td>Sadece Drive grubu</td> </tr> <tr> <td>3</td> <td>Sadece Fonksiyon grubu 1</td> </tr> <tr> <td>4</td> <td>Sadece Fonksiyon grubu 2</td> </tr> <tr> <td>5</td> <td>Sadece I/O grubu</td> </tr> </table>	0	-	1	Bütün parametre gruplarını fabrika değerine çevirir.	2	Sadece Drive grubu	3	Sadece Fonksiyon grubu 1	4	Sadece Fonksiyon grubu 2	5	Sadece I/O grubu	0	X	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>
0	-																	
1	Bütün parametre gruplarını fabrika değerine çevirir.																	
2	Sadece Drive grubu																	
3	Sadece Fonksiyon grubu 1																	
4	Sadece Fonksiyon grubu 2																	
5	Sadece I/O grubu																	
H94	[Şifre kaydı]	0/FFF	H95-[Parametre kiliti] için şifre.	0	O	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>												
H95	[Parametre kiliti]	0/FFF	<p>Bu parametre H94'te kaydedilen şifre ile parametrelerin programlanmasını önler.</p> <table border="1"> <tr> <td>UL (Unlock)</td> <td>Parametre değiştirilir.</td> </tr> <tr> <td>L (Lock)</td> <td>Parametre değiştirilmez.</td> </tr> </table>	UL (Unlock)	Parametre değiştirilir.	L (Lock)	Parametre değiştirilmez.	0	O	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>								
UL (Unlock)	Parametre değiştirilir.																	
L (Lock)	Parametre değiştirilmez.																	



LED display	Parametre adı	Min/Mak değeri	Tanımı	Fabrika ayarları	Çalışırken ayarlama	Sayfa	
I 0	[Geçme kodu]	0/63	Bu parametrenin içine istenilen kod numarası yazılarak o koda direk geçilir.	1	0	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>	
I 1	[V0 girişinin filtreleme zaman sabiti]	0/9999	Bu parametre keypad üzerindeki potansiyometreden gelen analog sinyal girişi ayarını yapar.	10	0	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>	
I 2	[V0 girişi Min gerilimi]	0/10 [V]	V0 girişinin minimum gerilimini ayarlar.	0	0		
I 3	[I 2'ye göre Frekans ]	0/400 [Hz]	V0 minimum girişine göre minimum frekansı ayarlar.	0.0	0		
I 4	[V0 girişi Maks. Gerilimi]	0/10 [V]	V0 girişinin maksimum gerilimini ayarlar.	10	0		
I 5	[I 4'e göre Frekans]	0/400 [Hz]	V0 maksimum giriş gerilimine göre maksimum frekansı ayarlar.	60.0	0		
I 6	[V1 girişi Filtreleme zaman sabiti]	0/9999	V1 girişinde filtreleme zaman sabitini ayarlar.	10	0	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>	
I 7	[V1 girişi Min gerilimi]	0/10 [V]	V1 girişi minimum gerilimini ayarlar.	0	0		
I 8	[I 7'ye göre Frekans]	0/400 [Hz]	V1 minimum girişine göre minimum frekansı ayarlar.	0.0	0		
I 9	[V1 girişi maks. Gerilim]	0/10 [V]	V1 girişi maksimum gerilimini ayarlar.	10	0		
I10	[I 9'a göre Frekans]	0/400 [Hz]	V1 maksimum giriş gerilimine göre maksimum frekansı ayarlar.	60.0	0		
I11	[I girişi Filtreleme zaman sabiti]	0/9999	I girişi filtreleme zaman sabitini ayarlar.	10	0	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>	
I12	[I girişi minimumakımı]	0/20 [mA]	I girişi minimum akımını ayarlar.	4	0		
I13	[I 12'ye göre Frekans]	0/400 [Hz]	I girişinin minimum akım girişine göre frekansı ayarlar.	0.0	0		
I14	[I girişi maks. Akım]	0/20 [mA]	I girişi maksimum akımını ayarlar.	20	0		
I15	[I 14'e göre Frekans]	0/400 [Hz]	I girişinin maksimum akım girişine göre maksimum frekansı ayarlar.	60.0	0		
I16	[Analog giriş sinyal kayıbdaki tavrı]	0/2	0 Kullanılmaz 1 I2/7/12 girilen değerlerden yarısından daha az. 2 I 2/7/12 girilen değerlerin altında	0	0	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>	
I20	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P1 ]	0/24	0 İleri(Forward) çalış komutu {FX}	0	0	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>	
	1 Geri (Reverse) çalış komutu {RX}						
I21	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P2 ]		2 Acil Stop Hatası {EST}	1	0		
	3 Arıza olduğunda Resetleme {RST}.						
	4 Jog işlemi komutu {JOG}						
I22	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P3 ]		5 1.Hız	2	0		<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>
	6 2.Hız						
I23	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P4 ]	7 3.Hız	3	0			

I24	[Çok-fonksiyonel giriş terminali P5 ]						4	0		<b>Hata! Yer</b>											
											8	1.Hızlanma/Yavaşlama zamanı									
											9	2.Hızlanma/Yavaşlama zamanı									
											10	3.Hızlanma/Yavaşlama zamanı									
											11	Durma esnasında DC frenleme									
											12	2 <sup>nd</sup> motor seçimi									
											13	-									
											14	-									
											15	Up-down işlemi	Frekans artma komutu(UP)								
											16		Frekans düşürme komutu (DOWN)								
											17	3-kablo işlemi									
											18	Harici hata: A Kontak (EtA)									
											19	Harici hata: B Kontak (EtB)									
											20	-									
											21	Kontrol modunu PID işlemiyle V/F işlemi arasında değiştirme.									
											22	İşlemi harici aparatlarla sürücü arasında değiştirme.									
											23	Analog Sinyali Sabit Tutma									
											24	Hızlanma/Yavaşlamayı Kaldırma									
											I25	[Giriş terminali durumu göstergesi]		BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0	-	-	<b>Hata! Yer</b>
														P5	P4	P3	P2	P1			
											I26	[Çıkış terminali durumu göstergesi]					BIT1	BIT0			<b>Hata! Yer</b>
																	30AC	MO			
											I27	[Çok-fonksiyonel giriş terminali zaman filtreleme zaman sabiti]	2/50	▪ Eğer ayarlanan değer büyük olursa giriş terminallerinin cevaplama zamanı daha da geçikir.				15	0		
											I30	[4.Hız Frekansı]	0/400 [Hz]	▪ F21-[Maks.Frekans]'dan büyük bir değere ayarlanamaz.				30.0	0	<b>Hata! Yer</b>	
I31	[5.Hız Frekansı]	25.0	0																		
I32	[6.Hız Frekansı]	20.0	0																		
I33	[7.Hız Frekansı]	15.0	0																		
I34	[1.Çoklu hızlanma zamanı ]	0/6000 [saniye]					3.0	0	<b>Hata! Yer</b>												
I35	[1.Çoklu yavaşlama zamanı]		3.0																		
I36	[2.Çoklu hızlanma zamanı]		4.0																		
			4.0																		
			5.0																		
		5.0																			

137	[2.Çoklu yavaşlama zamanı]							<b>tanımlanmamış.</b>
					6.0			
					7.0			
138	[3.Çoklu hızlanma zamanı]				7.0			
					8.0			
139	[3.Çoklu yavaşlama zamanı]				8.0			
					9.0			
140	[4.Çoklu hızlanma zamanı]				9.0			
141	[4.Çoklu yavaşlama zamanı]							
142	[5.Çoklu hızlanma zamanı]							
143	[5.Çoklu yavaşlama zamanı]							
144	[6.Çoklu hızlanma zamanı]							
145	[6.Çoklu yavaşlama zamanı]							
146	[7.Çoklu hızlanma zamanı]							
147	[7.Çoklu yavaşlama zamanı]							
150	[Analog çıkış terminal seçimi]	0/3			10[V] Çıkışı	0	0	<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>
			0	Çıkış frekansı	Maks frekans			
			1	Çıkış akımı	150 %			
			2	Çıkış gerilimi	282 V			
			3	DC bara gerilimi	DC 400V			
151	[Analog çıkış seviye ayarı]	10/200 [%]				100	0	
152	[Frekans tanımlama seviyesi]	0/400 [Hz]				30.0	0	<b>Hata! Yer</b>
153	[Frekans tanımlama band aralığı]					10.0	0	
154	[Çok-fonksiyonel çıkış terminali seçimi]	0/17	0	FDT-1		12	0	<b>Hata! Yer işareti</b>
				FDT-2				
155	[Çok-fonksiyonel röle seçimi]		1					<b>Hata! Yer işareti</b>
								<b>Hata! Yer işareti</b>
								<b>Hata! Yer işareti tanımlanmamış.</b>

			2	FDT-3		17	Hata! Yer işareti tanımlanmamış.		
			3	FDT-4					
			4	FDT-5					
			5	Overload {OL}					
			6	İnvertör Aşırı Yüklenme {IOL}					
			7	Motor kaybı {STALL}					
			8	Aşırı gerilim hatası {OV}					
			9	Düşük gerilim hatası {LV}					
			10	İnvertör fanının aşırı ısınması {OH}					
			11	Komut kaybı					
			12	Çalışırken					
			13	Dururken					
			14	Sabit hızda çalışırken					
			15	Hız arama esnasında					
			16	Çalışma sinyalini beklerken					
			17	Arıza röle çıkışı					
I56	[Arıza röle çıkışı]	0/7		H26– [Otomatik tekrar çalışma sayısı deneme]	Düşük gerilim hatası haricinde bir hata olduğunda			Düşük gerilim hatası olduğunda	2
				Bit 2	Bit 1	Bit 0			
			0	-	-	-			
			1	-	-	✓			
			2	-	✓	-			
			3	-	✓	✓			
			4	✓	-	-			
			5	✓	-	✓			
			6	✓	✓	-			
			7	✓	✓	✓			
I60	[İnvertör istasyon numarası]	1/32		▪ Bu parametre invertörde RS485 haberleşme opsiyonu kullanıldığında ayarlanır.			1	0	
I61	[Haberleşme hızı]	0/4		▪ RS485 haberleşme hızı			3	0	
			0	1200 bps					
			1	2400 bps					
			2	4800 bps					
			3	9600 bps					
			4	19200 bps					
I62	[Frekans komutu kaybinda sürücünün tavrı]	0/2		▪ Frekans komutu V1 ve I termini veya haberleşme üzerinden girildiğinde kullanılır			0	0	Hata! Yer işareti tanımlanmamış.
			0	Sürekli çalışma					
			1	Serbest duruş (Coast to stop)					
			2	Yavaşlama zamanıyla durma					
I63	[Frekans komutu kaybindayken bekleme zamanı]	0.1/12 [saniye]		▪ Bu parametre invertöre giriş frekansının olup olmadığını beklemek için kullanılan süreyi ayarlar.Eğer bu zaman zarfında çalışma frekansı invertör I62'ye atanan değere göre çalışmasına devam eder.			1.0	-	