

Задание функций

■ Задание функций

•F-коды: Основные функции

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
F00	Защита данных	0: Отключены обе защиты: защита данных и защита изменения задания с пульта 1: Включена защита данных и отключена защита изменения задания с пульта 2: Отключена защита данных и включена защита изменения задания с пульта 3: Включены обе защиты: защита данных и защита изменения задания с пульта	○	○	0	○	○	○
F01	Задание частоты 1	0: (⊗ / ⊙) клавиши пульта оператора 1: Вход напряжения клеммы [12] (от -10 до +10 В пост. тока) 2: Токковый вход клеммы [C1] (от 4 до 20 мА пост. тока) 3: Сумма входов напряжения и тока клемм [12] и [C1] 5: Вход напряжения клеммы [V2] (от 0 до ±10 В пост. тока) 7: Управление сигналами клемм UP/DOWN (Вверх/Вниз) 8: (⊗ / ⊙) клавиши пульта оператора (с копированием задания при переключении) 11: Плата дискретного входа (опция) 12: Плата энкодера	Нет	○	0	○	○	○
F02	Способ запуска	0: Клавиши RUN/STOP пульта оператора (Направление вращения двигателя определяется командами клемм FWD/REV) 1: Команды клемм fwd или rev 2: Клавиши RUN/STOP пульта оператора (вперед) 3: Клавиши RUN/STOP пульта оператора (назад)	Нет	○	2	○	○	○
F03	Максимальная частота 1	25,0 – 500,0 Гц	Нет	○	*1	○	○	○
F04	Базовая частота 1	25,0 – 500,0 Гц	Нет	○	50,0	○	○	○
F05	Номинальное напряжение на базовой частоте 1	0: Выходное напряжение пропорционально входному напряжению 80 - 240 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 160 - 500 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	△2	*1	○	○	○
F06	Максимальное выходное напряжение 1	80 - 240 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 160 - 500 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	△2	*1	○	Нет	Нет
F07	Время ускорения 1	0,00 – 6000 с	○	○	*2	○	○	○
F08	Время замедления 1	Примечание: При 0,00 скорость изменения частоты неограниченна (необходим внешний ограничитель ускорения/замедления)	○	○	*2	○	○	○
F09	Подъем момента 1	0,0% – 20,0% (в % от номинального напряжения F05)	○	○	*3	○	Нет	Нет
F10	Электронная защита от перегрева 1-го двигателя (Выбор типа двигателя)	1: Для общепромышленных двигателей с крыльчаткой на валу 2: Для двигателей с приводом от ПЧ, неventилируемых двигателей или двигателей с независимой системой охлаждения	○	○	1	○	○	○
F11	(Уровень обнаружения перегрузки)	0,00: Отключено 1% - 135% номинального тока двигателя (длительно допустимый ток возбуждения)	○	△1 △2	*4	○	○	○
F12	(Тепловая постоянная времени)	0,5 – 75,0 мин	○	○	*5	○	○	○
F14	Перезапуск после провала питания (Выбор режима)	0: Немедленная ошибка 1: Ошибка после восстановления питания 2: Ошибка после контролируемого замедления 3: Непрерывная работа, для высокоинерционных механизмов или обычных нагрузок 4: Перезапуск с частоты, на которой произошло отключение питания, для обычных нагрузок 5: Перезапуск со стартовой частоты	○	○	1	○	○	○
F15	Ограничитель частоты (Верхний)	0,0 – 500,0 Гц	●	○	70,0	○	○	○
F16	(Нижний)	0,0 – 500,0 Гц	○	○	0,0	○	○	○
F18	Смещение (Задание частоты 1)	от -100,00% до 100,00%	○	○	0,00	○	○	○
F20	Торможение постоянным током 1 (Частота начала торможения)	0,0 – 60,0 Гц	○	○	0,0	○	○	○
F21	(Уровень торможения) (Время торможения)	0% – 100% (HD режим), 0% – 80% (LD режим) 0,00 (Отключено); 0,01 – 30,00 с	○	○	0	○	○	○
F23	Частота запуска 1	0,0 – 60,0 Гц	○	○	0,5	○	○	○
F24	(Время удержания)	0,01 – 10,00 с	○	○	0,00	○	○	○
F25	Частота останова	0,0 – 60,0 Гц	○	○	0,2	○	○	○
F26	Звук двигателя (несущая частота ШИМ)	0,75 – 16 кГц (ПЧ в HD-режиме мощностью до 55 кВт или в LD-режиме мощностью до 18,5 кВт) 0,75 – 10 кГц (ПЧ в HD-режиме мощностью 75-630 кВт или в LD-режиме мощностью 22-55 кВт) 0,75 – 6 кГц (ПЧ в LD-режиме мощностью 75-630 кВт)	○	○	2 (Азия) 15 (Европа)	○	○	○
F27	(Тон модуляции)	0: Уровень 0 (неактивно) 1: Уровень 1 2: Уровень 2 3: Уровень 3	○	○	0	○	Нет	Нет
F29	Аналоговый выход [FM1] (Выбор режима)	0: Выход по напряжению (0 – 10 В пост. тока) 1: Выход по току (4 – 20 мА пост. тока)	○	○	0	○	○	○
F30	(Настройка напряжения)	0% – 300%	●	○	100	○	○	○
F31	(Функция)	На выход может быть назначена одна из функций. 0: Выходная частота 1 (до компенсации скольжения) 1: Выходная частота 2 (после компенсации скольжения) 2: Выходной ток 3: Выходное напряжение 4: Выходной момент 5: Коэффициент нагрузки 6: Входная мощность 7: Обратная связь ПИД-регулятора 8: Обратная связь энкодера 9: Напряжение звена постоянного тока 10: Универсальный аналоговый выход 13: Выходная мощность двигателя 14: Калибровочный сигнал (+) 15: Задание ПИД-регулятора (SV) 16: Выход ПИД-регулятора (MV)	○	○	0	○	○	○
F32	Аналоговый выход [FM2] (Выбор режима)	0: Выход по напряжению (0 – 10 В пост. тока) 1: Выход по току (4 – 20 мА пост. тока)	○	○	0	○	○	○
F34	(Настройка напряжения)	0% – 300%	●	○	100	○	○	○
F35	(Функция)	На выход может быть назначена одна из функций. 0: Выходная частота 1 (до компенсации скольжения) 1: Выходная частота 2 (после компенсации скольжения) 2: Выходной ток 3: Выходное напряжение 4: Выходной момент	○	○	0	○	○	○

• F-коды: Основные функции

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
F35	Аналоговый выход [FM2] (Функция)	5: Коэффициент нагрузки 6: Входная мощность 7: Обратная связь ПИД-регулятора 8: Обратная связь энкодера 9: Напряжение звена постоянного тока 10: Универсальный аналоговый выход 13: Выходная мощность двигателя 14: Калибровочный сигнал 15: Задание ПИД-регулятора (SV) 16: Выход ПИД-регулятора (MV)	○	○	0	○	○	○
F37	Выбор нагрузки/Автофорсирование момента/Авто-энергосбережение 1	0: Переменная характеристика момента нагрузки 1: Постоянная характеристика момента нагрузки 2: Автофорсирование момента 3: Авто-энергосбережение (Переменная характеристика момента при ускорении/замедлении) 4: Авто-энергосбережение (Постоянная характеристика момента при ускорении/замедлении) 5: Авто-энергосбережение (Автофорсирование момента при ускорении/замедлении)	Нет	○	1	○	Нет	○
F38	Частота останова (Способ определения)	0: Измеренная скорость 1: Заданная скорость	Нет	○	0	Нет	Нет	○
F39	(Время удержания)	0,00 – 10,00 с	○	○	0,00	○	○	○
F40	Ограничитель момента	от -300% до 300%; 999 (Отключено)	○	○	999	○	○	○
F41	1-1	от -300% до 300%; 999 (Отключено)	○	○	999	○	○	○
F42	1-2	от -300% до 300%; 999 (Отключено)	○	○	999	○	○	○
F42	Выбор режима управления приводом 1	0: U/f управление без компенсации скольжения 1: Векторное управление динамическим моментом 2: U/f управление с компенсацией скольжения 5: Векторное управление без датчика скорости 6: Векторное управление с датчиком скорости	Нет	○	0	○	○	○
F43	Ограничитель тока (Выбор режима)	0: Отключено (ограничение тока не работает) 1: Включено при постоянной скорости (отключено при ускорении/замедлении) 2: Включено при ускорении и при постоянной скорости	○	○	2	○	Нет	Нет
F44	(Уровень)	20% - 200% (процент от номинального тока ПЧ)	○	○	160	○	Нет	Нет
F50	Электронная защита от перегрева для тормозного резистора (Рассеивающая способность)	0 (Встроенный тормозной резистор), 1 - 9000 кВт*с, OFF (Отключено)	○	△1△2	6	○	○	○
F51	(Допустимые средние потери)	0,001 – 99,99 кВт	○	△1△2	0,001	○	○	○
F52	(Сопротивление)	0,01 – 999 Ом	○	△1△2	0,01	○	○	○
F80	Переключение режима работы ПЧ (HD, LD)	0: HD (тяжелый режим) 1: LD (легкий режим)	Нет	○	0	○	○	○

• E-коды: Функции ввода/вывода

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
E01	Функция дискретного входа [X1]	На каждую клемму дискретного входа [X1]–[X7] может быть назначена одна из следующих функций:	Нет	○	0			
E02	Функция дискретного входа [X2]		Нет	○	1			
E03	Функция дискретного входа [X3]	0(1000): Многоскоростной режим (шаги 0-1)	Нет	○	2	○	○	○
E04	Функция дискретного входа [X4]	1 (1001): Многоскоростной режим (шаги 0-3)	Нет	○	3	○	○	○
E05	Функция дискретного входа [X5]	2(1002): Многоскоростной режим (шаги 0-7)	Нет	○	4	○	○	○
E06	Функция дискретного входа [X6]	3(1003): Многоскоростной режим (шаги 0-15)	Нет	○	5	○	○	○
E07	Функция дискретного входа [X7]	4(1004): Выбор времени ускорения/замедления (2 шага)	Нет	○	8	○	○	○
		5(1005): Выбор времени ускорения/замедления (4 шага)				○	○	○
		6(1006): Стоп при 3-проводном управлении				○	○	○
		7(1007): Останов на выбеге				○	○	○
		8(1008): Сброс аварийного сигнала				○	○	○
		9(1009): Внешняя ошибка (9=активна при ВЫКЛ, 1009= активна при ВКЛ)				○	○	○
		10(1010): Готовность к толчковому режиму				○	○	○
		11 (1011): Выбор задания частоты 2/1				○	○	○
		12(1012): Выбор 2-го двигателя				○	○	○
		13 Включить торможение постоянным током				○	○	○
		14(1014): Выбор уровня ограничения момента 2/1				○	○	○
		15 Переключение на сеть (50 Гц)				○	Нет	Нет
		16 Переключение на сеть (60 Гц)				○	Нет	Нет
		17(1017): Вверх (Увеличение частоты)				○	○	○
		18(1018): Вниз (Уменьшение частоты)				○	○	○
		19(1019): Разрешить изменение данных с пульта				○	○	○
		20(1020): Отмена ПИД-регулирования				○	○	○
		21 (1021): Нормальное/инверсное управление				○	○	○
		22(1022): Контроль состояния выходного контактора				○	○	○
		24(1024): Переключение на управление по RS-485 или полевой шине (опция)				○	○	○
		25(1025): Универсальный дискретный выход DI				○	○	○
		26(1026): Включить подхват двигателя при запуске				○	Нет	Нет
		30(1030): Принудительный останов (30 = активна при ВЫКЛ, 1030 = активна при ВКЛ)				○	○	○
		32(1032): Предварительное намагничивание				Нет	○	○
		33(1033): Сброс интегральной и дифференциальной составляющих ПИД				○	○	○
		34(1034): Удержание интегральной составляющей ПИД				○	○	○
		35(1035): Выбор управления с пульта				○	○	○
		36(1036): Выбор 3-го двигателя				○	○	○

Затемненные функциональные коды доступны в меню быстрой установки.

*1 Заводские настройки различаются в зависимости от места назначения.

*2 6,00 сек для ПЧ мощностью 22 кВт и ниже; 20,00 сек для ПЧ мощностью 30 кВт и выше.

*3 Заводские настройки различаются в зависимости от мощности ПЧ.

*4 Номинальный ток двигателя устанавливается автоматически.

*5 5,0 мин для ПЧ мощностью 22 кВт и ниже; 10,0 мин для ПЧ мощностью 30 кВт и выше.

*6 0 для ПЧ мощностью 7,5 кВт и ниже; OFF для ПЧ мощностью 0,11 кВт и выше.

<Изменение, отображение и сохранение данных>

 Нет: Отсутствует ○: После изменения данных с помощью клавиш выполнить и сохранить данные, нажав клавишу .

 После изменения и выполнения данных с помощью клавиш сохранить данные, нажав клавишу .

Копирование данных

О	Копирование данных разрешено.
△ 1	Запрет копирования данных, если значения мощности ПЧ различаются.
△ 2	Запрет копирования данных, если класс напряжения ПЧ различается.
Нет	Запрет копирования данных.

■ Задание функций

• Е-коды: Функции ввода/вывода

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
E07	Функция дискретного входа [X7]	37 (1037): Выбор 4-го двигателя (M4)	Нет	○	8	○	○	○
		39 Защита двигателя от конденсата (DWP)				○	○	○
		40 Включить последовательность переключения на сеть (60 Гц) (ISW50)				○	Нет	Нет
		41 Включить последовательность переключения на сеть (60 Гц) (ISW60)				○	Нет	Нет
		47(1047): Команда серво-блокировки (LOCK)				Нет	Нет	○
		48 Импульсный вход задания (только для клеммы [X7] (E07)) (PIN)				○	○	○
		49(1049): Знак импульсов (направление вращения) (для всех клемм, кроме [X7] (E01 - E06J)) (SIGN)				○	○	○
		72(1072): Расчет наработки 1-го двигателя при работе от сети JCRUN-M11				○	Нет	Нет
		73(1073): Расчет наработки 2-го двигателя при работе от сети JCRUN-M21				○	Нет	Нет
		74(1074): Расчет наработки 3-го двигателя при работе от сети CRUN-M31				○	Нет	Нет
		75(1075): Расчет наработки 4-го двигателя при работе от сети CRUN-M41				○	Нет	Нет
		76(1076): Включение выравнивания нагрузки (DROOP1)				○	○	○
		77 (1077): Отмена ошибки энкодера (PG-CCL)				Нет	Нет	○
		Значения более 1000, указанные в скобках (), соответствуют назначению инверсной логики входу.						
E10	Время ускорения 2	0,00 - 6000 с	○	○	*2	○	○	○
E11	Время замедления 2	Примечание: При 0,00 скорость изменения частоты неограниченна (необходим внешний ограничитель ускорения/замедления)	○	○	*2	○	○	○
E12	Время ускорения 3		○	○	*2	○	○	○
E13	Время замедления 3		○	○	*2	○	○	○
E14	Время ускорения 4		○	○	*2	○	○	○
E15	Время замедления 4		○	○	*2	○	○	○
E16	Ограничитель момента 2-1	от -300% до 300%; 999 (Отключено)	○	○	999	○	○	○
E17	Ограничитель момента 2-2	от -300% до 300%; 999 (Отключено)	○	○	999	○	○	○
E20	Функция дискретного выхода [Y1]	На каждую клемму дискретного выхода [Y1] - [Y5A/C] и [30A/B/C] может быть назначена одна из следующих функций:	Нет	○	0			
E21	Функция дискретного выхода [Y2]		Нет	○	1			
	Функция дискретного выхода [Y3]	0(1000): Работа ПЧ (RUN)	Нет	○	2	○	○	○
E23	Функция дискретного выхода [Y4]	1 (1001): Работа на заданной частоте (скорости) (FAR)	Нет	○	7	○	○	○
E24	Функция релейного выхода [Y5A/C]	2(1002): Превышение частоты (скорости) (FDT)	Нет	○	15	○	○	○
E27	Функция релейного выхода [30A/B/C]	3(1003): Низкое напряжение (во время останова ПЧ) (LU)	Нет	○	99	○	○	○
		4(1004): Полярность момента (BID)				○	○	○
		5(1005): Ограничение мощности ПЧ (с задержкой) (IOL)				○	○	○
		6(1006): Автозапуск после провала питания (IPF)				○	○	○
		7(1007): Предупреждение о перегрузке двигателя (OL)				○	○	○
		8(1008): Управление с пульта ПЧ (KP)				○	○	○
		10(1010): ПЧ готов к работе (RDY)				○	○	○
		11 Переключение питания двигателя между промышленной сетью и выходом ПЧ (для контактора в цепи питания от сети) (SW88)				○	Нет	Нет
		12 Переключение питания двигателя между промышленной сетью и выходом ПЧ (для контактора в выходной цепи) (SW52-2)				○	Нет	Нет
		13 Переключение питания двигателя между промышленной сетью и выходом ПЧ (для контактора во входной цепи) (SW52-1)				○	Нет	Нет
		15(1015): Функция AX (для контактора на входе ПЧ) (AX)				○	Нет	Нет
		22(1022): Ограничение мощности ПЧ (с задержкой) (IOL2)				○	○	○
		25(1025): Работа вентиляторов охлаждения (FAN)				○	○	○
		26 (1026): Авто-перезапуск (TRY)				○	○	○
		27 (1027): Универсальный дискретный выход (U-DO)				○	○	○
		28(1028): Предупреждение о перегреве радиатора (OH)				○	○	○
		30(1030): Сигнал окончания срока службы (LIFE)				○	○	○
		31 (1031): Превышение частоты (скорости) 2 (FDT2)				○	○	○
		33(1033): Потеря сигнала задания (REF OFF)				○	○	○
		35(1035): Напряжение на выходе ПЧ (RUN2)				○	○	○
		36 (1036): Контроль предупреждения перегрузки (OLP)				○	○	○
		37 (1037): Превышение тока (ID)				○	○	○
		38(1038): Превышение тока 2 (ID2)				○	○	○
		39(1039): Превышение тока 3 (ID3)				○	○	○
		41 (1041): Достижение низкого тока (IDL)				○	○	○
		42(1042): Аварийный сигнал ПИД (PID-ALM)				○	○	○
		43(1043): Работа ПИД-регулятора (PID-CTL)				○	○	○
		44(1044): Переход в спящий режим (PID-STP)				○	○	○
		45(1045): Достижение низкого момента (U-TL)				○	○	○
		46 (1046): Превышение момента 1 (TD1)				○	○	○
		47 (1047): Превышение момента 2 (TD2)				○	○	○
		48(1048): Выбран 1-й двигатель (SWM1)				○	○	○
		49(1049): Выбран 2-й двигатель (SWM2)				○	○	○
		50(1050): Выбран 3-й двигатель (SWM3)				○	○	○
		51 (1051): Выбран 4-й двигатель (SWM4)				○	○	○
		52(1052): Вращение вперед (FRUN)				○	○	○
		53(1053): Вращение назад (RRUN)				○	○	○
		54(1054): Дистанционное управление (RMT)				○	○	○
		56 (1056): Перегрев двигателя (терморезистор) (THM)				○	○	○
		57 (1057): Сигнал управления тормозом (BRKS)				○	○	○
		58(1058): Превышение частоты (скорости) 3 (FDT3)				○	○	○
		59(1059): Обрыв провода на клемме [C1] (C1OFF)				○	○	○
		70(1070): Сигнал наличия скорости (DNZS)				Нет	○	○
		71 (1071): Сигнал согласования скорости (DSAG)				Нет	○	○
		72(1072): Ошибка датчика скорости (энкодера) (FAR3)				○	○	○
		76 (1076): Ошибка датчика скорости (энкодера) (PG-ERR)				Нет	○	○
		82(1082): Сигнал завершения позиционирования (PSET)				Нет	Нет	○
		84(1084): Таймер технического обслуживания (MNT)				○	○	○
		98(1098): Световая аварийная сигнализация (L-ALM)				○	○	○
		99(1099): Выход аварии (для любой аварии) (ALM)				○	○	○
		101 (1101): Неисправность входа разрешения [EN] (DECF)				○	○	○
		102(1102): Вход разрешения [EN] отключен (EN OFF)				○	○	○

• Е-коды: Функции ввода/вывода

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
E27	Функция релейного выхода [30A/В/С]	105 (1105): Неисправность тормозного транзистора (DBAL) Значения более 1000, указанные в скобках (), соответствуют назначению инверсной логики входу.	Нет	○	99	○	○	○
E30	Работа на заданной частоте (гистерезис)	0,0 – 10,0 Гц	○	○	2.5	○	○	○
E31	Превышение частоты 1 (Уровень)	0,0 – 500,0 Гц	○	○	*1	○	○	○
E32	(Гистерезис)	0,0 – 500,0 Гц	○	○	1.0	○	○	○
E34	Предупреждение перегрузки двигателя / Превышение тока (Уровень)	0,00 (Отключено); 1% - 200% номинального тока ПЧ	○	△1△2	•4	○	○	○
E35	(Задержка)	0,01 – 600,00 с	○	○	10.00	○	○	○
E36	Превышение частоты 2 (Уровень)	0,0 – 500,0 Гц	○	○	•1	○	○	○
E37	Превышение тока 2/ Достижение низкого тока (Уровень)	0,00 (Отключено); 1% - 200% номинального тока ПЧ	○	△1△2	•4	○	○	○
E38	(Задержка)	0,01 – 600,00 с	○	○	10.00	○	○	○
E40	Коэффициент дисплея ПИД А	-999 – 0,00 - 9990	○	○	100	○	○	○
E41	Коэффициент дисплея ПИД В	-999 – 0,00 - 9990	○	○	0.00	○	○	○
E42	Фильтр показаний цифрового дисплея	0,0 – 5,0 с	○	○	0.5	○	○	○
E43	Цифровой дисплей (Отображаемый параметр)	0: Монитор скорости (определяется кодом E48) 3: Выходной ток 4: Выходное напряжение 8: Расчетный момент 9: Входная мощность 10: Задание ПИД (SV) 12: Обратная связь ПИД (PV) 14: Выход ПИД (MV) 15: Коэффициент нагрузки 16: Выходная мощность двигателя 17: Монитор аналогового входа 23: Моментобразующий ток (%) 24: Задание магнитного потока (%) 25: Потребленная электроэнергия (Вт*ч)	○	○	0	○	○	○
E44	(Отображение при останове)	0: Заданное значение 1: Действительное значение	○	○	0	○	○	○
E45	ЖК дисплей (Отображаемый параметр)	0: Состояние работы, направление вращения и подсказка 1: Гистограммы выходной частоты, тока и расчетного момента	○	○	0	○	○	○
E46	(Выбор языка)	Многофункциональный пульт (опция) Тип: TP-G1-J1 0: Японский 1: Английский 2: Немецкий 3: Французский 4: Испанский 5: Итальянский	○	○	1	○	○	○
E47	(Контрастность дисплея)	0 (Низкий) - 10 (Высокий)	○	○	5	○	○	○
E48	Цифровой дисплей (Монитор скорости)	0: Выходная частота (до компенсации скольжения) 1: Выходная частота (после компенсации скольжения) 2: Заданная частота 3: Частота вращения двигателя в об/мин 4: Частота вращения привода в об/мин 5: Линейная скорость в м/мин 7: Отображение скорости в %	○	○	0	○	○	○
E50	Коэффициент индикации скорости	0,01 – 200,00	○	○	30.00	○	○	○
E51	Коэффициент дисплея для счетчика электроэнергии	0,000 (Отмена/сброс), 0,001 - 9999	○	○	0.010	○	○	○
E52	Пульт оператора (Режим отображения меню)	0: Режим редактирования параметров (Меню #0, #1 и #7) 1: Режим проверки параметров (Меню #2 и #7) 2: Режим полного меню	○	○	0	○	○	○
F54	Превышение частоты 3 (Уровень)	0,0 – 500,0 Гц	○	○	*1	○	○	○
E55	Превышение тока 3 (Уровень)	0,00 (Отключено); 1% - 200% номинального тока ПЧ	○	△1△2	•4	○	○	○
E56	(Задержка)	0,01 – 600,00 с	○	○	10.00	○	○	○
E61	Доп. функция аналогового входа [I2]	0: Отсутствует 1: Суммирующее задание частоты 1 2: Суммирующее задание частоты 2 3: Задание ПИД 1 (SV) 5: Обратная связь ПИД (PV) 6: Множитель задания частоты 7: Уровень ограничения момента А 8: Уровень ограничения момента В 20: Монитор аналогового входа	Нет	○	0	○	○	○
E62	Доп. функция аналогового входа [C1]		Нет	○	0	○	○	○
E63	Доп. функция аналогового входа [V2]		Нет	○	0	○	○	○
E64	Сохранение цифрового задания частоты	0: Автоматическое сохранение (после отключения питания) 1: Сохранение после нажатия клавиши (⏏)	○	○	1	○	○	○
E65	Потеря сигнала задания (Продолжение работы на частоте)	0: Замедление до останова, 20% - 120%, 999: Отключено	○	○	999	○	○	○
E78	Превышение момента 1 (Уровень)	0% - 300%	○	○	100	○	○	○
E79	(Задержка)	0,01 – 600,00 с	○	○	10.00	○	○	○
E80	Превышение момента 2 / Достижение низкого момента (Уровень)	0% - 300%	○	○	20	○	○	○
E81	(Задержка)	0,01 – 600,00 с	○	○	20.00	○	○	○
E98	Функция дискретного входа [FWD]	На клеммы дискретного входа [FWD] и [REV] может быть назначена одна из следующих функций:	Нет	○	98			
E99	Функция дискретного входа [REV]	0 (1000): Многоскоростной режим (шаги 0-1) (SS1) 1 (1001): Многоскоростной режим (шаги 0-3) (SS2) 2 (1002): Многоскоростной режим (шаги 0-7) (SS4) 3 (1003): Многоскоростной режим (шаги 0-15) (SS8) 4 (1004): Выбор времени ускорения/замедления (2 шага) (RT1)	Нет	○	99			

Затемненные функциональные коды () доступны в меню быстрой установки.

*1 Заводские настройки различаются в зависимости от места назначения.

*2 6,00 сек для ПЧ мощностью 22 кВт и ниже; 20,00 сек для ПЧ мощностью 30 кВт и выше.

*4 Номинальный ток двигателя устанавливается автоматически.

<Изменение, отображение и сохранение данных>

Нет: Отсутствует ○: После изменения данных с помощью клавиш ⬆ ⬇ ⬆ ⬇ выполнить и сохранить данные, нажав клавишу ⏏.

○: После изменения и выполнения данных с помощью клавиш ⬆ ⬇ ⬆ ⬇ сохранить данные, нажав клавишу ⏏.

Копирование данных

О	Копирование данных разрешено.
△ 1	Запрет копирования данных, если значения мощности ПЧ различаются.
△ 2	Запрет копирования данных, если класс напряжения ПЧ различается.
Нет	Запрет копирования данных.

■ Задание функций

• Е-коды: Функции ввода/вывода

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
E98	Функция дискретного входа [FWD]	5 (1005): Выбор времени ускорения/замедления (4 шага) (RT2)	Нет	○	98	○	○	○
E99	Функция дискретного входа [REV]	6 (1006): Стоп при 3-проводном управлении (HLD)	Нет	○	99	○	○	○
		7 (1007): Останов на выбеге (BX)				○	○	○
		8 (1008): Сброс аварийного сигнала (RST)				○	○	○
		9 (1009): Внешняя ошибка (9=активна при ВЫКЛ, 1009= активна при ВКЛ) (THR)				○	○	○
		10(1010): Готовность к толчковому режиму (JOG)				○	○	○
		11 (1011): Выбор задания частоты 2/1 (Hz2/Hz1)				○	○	○
		12(1012): Выбор 2-го двигателя (M2)				○	○	○
		13: Включить торможение постоянным током (DCBRK)				○	○	○
		14(1014): Выбор уровня ограничения момента 2/1 (TL2/TL1)				○	○	○
		15: Переключение на сеть (50 Гц) (SW50)				○	Нет	Нет
		16: Переключение на сеть (60 Гц) (SW60)				○	Нет	Нет
		17(1017): Вверх (Увеличение частоты) (UP)				○	○	○
		18(1018): Вниз (Уменьшение частоты) (DOWN)				○	○	○
		19(1019): Разрешить изменение данных с пульта (WE-KP)				○	○	○
		20(1020): Отмена ПИД-регулирования (Hz/PID)				○	○	○
		21 (1021): Нормальное/инверсное управление (IVS)				○	○	○
		22(1022): Контроль состояния выходного контактора (IL)				○	○	○
		24(1024): Переключение на управление по RS-485 или полевой шине (опция) (LE)				○	○	○
		25(1025): Универсальный дискретный выход DI (U-DI)				○	○	○
		26(1026): Включить подхват двигателя при запуске (STM)				○	Нет	Нет
		30(1030): Принудительный останов (30 = активна при ВЫКЛ, 1030 = активна при ВКЛ) (STOP)				○	○	○
		32(1032): Предварительное намагничивание (EXITE)				Нет	○	○
		33(1033): Сброс интегральной и дифференциальной составляющих ПИД (PID-RST)				○	○	○
		34(1034): Удержание интегральной составляющей ПИД (PID-HLD)				○	○	○
		35(1035): Выбор управления с пульта (LOC)				○	○	○
		36(1036): Выбор 3-го двигателя (M3)				○	○	○
		37(1037): Выбор 4-го двигателя (M4)				○	○	○
		39: Защита двигателя от конденсата (DWP)				○	○	○
		40: Включить последовательность переключения на сеть (50 Гц) (ISW50)				○	Нет	Нет
		41: Включить последовательность переключения на сеть (60 Гц) (ISW60)				○	Нет	Нет
		47(1047): Команда серво-блокировки (LOCK)				Нет	Нет	○
		49(1049): Знак импульсов (направление вращения) (SIGN)				○	○	○
		72(1072): Расчет наработки 1-го двигателя при работе от сети (CRUN-M1)				○	Нет	Нет
		73(1073): Расчет наработки 2-го двигателя при работе от сети (CRUN-M2)				○	Нет	Нет
		74(1074): Расчет наработки 3-го двигателя при работе от сети (CRUN-M3)				○	Нет	Нет
		75(1075): Расчет наработки 4-го двигателя при работе от сети (CRUN-M4)				○	Нет	Нет
		76(1076): Включение выравнивания нагрузки (DROOP)				○	○	○
		77(1077): Отмена ошибки энкодера (PG-CCL)				Нет	Нет	○
		98: Вращение вперед (FWD)				○	○	○
		99: Вращение назад (REV)				○	○	○
		Значения более 1000, указанные в скобках (), соответствуют назначению инверсной логики входа.						

• С-коды: Функции управления частотой

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
C01	Пропуск резонансных частот 1	0,0 – 500,0 Гц	○	○	0.0	○	○	○
C02	2		○	○	0.0	○	○	○
C03	3		○	○	0.0	○	○	○
C04	(Гистерезис)	0,0 – 30,0 Гц	○	○	3.0	○	○	○
C05	Многоскоростной режим 1	0,00 – 500,00 Гц	○	○	0.00	○	○	○
C06	2		○	○	0.00	○	○	○
C07	3		○	○	0.00	○	○	○
C08	4		○	○	0.00	○	○	○
C09	5		○	○	0.00	○	○	○
C10	6		○	○	0.00	○	○	○
C11	7		○	○	0.00	○	○	○
C12	8		○	○	0.00	○	○	○
C13	9		○	○	0.00	○	○	○
C14	10		○	○	0.00	○	○	○
C15	11		○	○	0.00	○	○	○
C16	12		○	○	0.00	○	○	○
C17	13		○	○	0.00	○	○	○
C18	14		○	○	0.00	○	○	○
C19	15		○	○	0.00	○	○	○
C20	Толчковая частота	0,00 – 500,00 Гц	○	○	0.00	○	○	○
C30	Задание частоты 2	0: (⏏) клавиши пульта оператора 1: Вход напряжения клеммы [12] (от -10 до +10 В пост. тока) 2: Токовый вход клеммы [C1] (от 4 до 20 мА пост. тока) 3: Сумма входов напряжения и тока клемм [12] и [C1] 5: Вход напряжения клеммы [V2] (от 0 до 10 В пост. тока) 7: Управление сигналами клемм UP/DOWN (Вверх/Вниз) 8: (⏏) клавиши пульта оператора (с копированием задания при переключении) 11: Плата дискретного ввода (опция) 12: Плата энкодера	Нет	○	2	○	○	○
C31	Настройка аналогового входа [12] (Коррекция)	от -5,0% до 5,0%	○	○	0.0	○	○	○
C32	(Усиление)	0,00% - 200,00%	○	○	100.0	○	○	○
C33	(Постоянная фильтра)	0,00 – 5,00 с	○	○	0.05	○	○	○
C34	(Базовая точка усиления)	0,00% - 100,00%	○	○	100.00	○	○	○
C35	(Полярность)	0: Двухполярный 1: Однополярный	Нет	○	1	○	○	○

• С-коды: Функции управления частотой

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
C36	Настройка аналогового входа [C1] (Коррекция)	от -5,0% до 5,0%	○	○	0.0	○	○	○
C37	(Усиление)	0,00% - 200,00%	○	○	100.00	○	○	○
C38	(Постоянная фильтра)	0,00 - 5,00 с	○	○	0.05	○	○	○
C39	(Базовая точка усиления)	0,00% - 100,00%	○	○	100.00	○	○	○
C41	Настройка аналогового входа [V2] (Коррекция)	от -5,0% до 5,0%	○	○	0.0	○	○	○
C42	(Усиление)	0,00% - 200,00%	○	○	100.00	○	○	○
C43	(Постоянная фильтра)	0,00 - 5,00 с	○	○	0.05	○	○	○
C44	(Базовая точка усиления)	0,00% - 100,00%	○	○	100.00	○	○	○
C45	(Полярность)	0: Двухполярный 1: Однополярный	Нет	○	1	○	○	○
C50	Смещение (Задание частоты 1) (Базовая точка смещения)	0,00% - 100,00%	○	○	0.00	○	○	○
C51	Смещение (Задание ПИД 1) (Величина смещения)	от -100,00% до 100,00%	○	○	0.00	○	○	○
C52	(Базовая точка смещения)	0,00% - 100,00%	○	○	0.00	○	○	○
C53	Тип задания (Задание частоты 1)	0: Прямое задание 1: Инверсное задание	○	○	0	○	○	○

• Р-коды: Параметры 1-го двигателя

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
P01	Двигатель 1 (Кол-во полюсов)	От 2 до 22 полюсов	Нет	△1△2	4	○	○	○
P02	(Номинальная мощность)	0,01 - 1000 кВт (если P99 = 0, 2, 3 или 4) 0,01 - 1000 л.с. (если P99 = 1)	Нет	△1△2	*7	○	○	○
P03	(Номинальный ток)	0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	○	○	○
P04	(Автонастройка)	0: Отключено 1: Автонастройка при остановленном двигателе (%R1, %X и номинальная частота скольжения) 2: Автонастройка с вращением в режиме U/f-управления (%R1, %X, номинальная частота скольжения, ток холостого хода, коэффициенты насыщения 1 - 5 и расширенные коэффициенты насыщения "а" - "с") 3: Автонастройка с вращением в режиме векторного управления (%R1, %X, номинальная частота скольжения, ток холостого хода, коэффициенты насыщения 1 - 5 и расширенные коэффициенты насыщения "а" - "с". Доступно, если включен режим векторного управления.)	Нет	Нет	0	○	○	○
P06	(Ток холостого хода)	0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	○	○	○
P07	(%R1)	0,00% - 50,00%	○	△1△2	*7	○	○	○
P08	(%X)	0,00% - 50,00%	○	△1△2	*7	○	○	○
P09	(Усиление компенсации скольжения при работе)	0,0% - 200,0%	○	○	100.0	○	○	○
P10	(Время отклика компенсации скольжения)	0,01 - 10,00 с	○	△1△2	0.12	○	Нет	Нет
P11	(Усиление компенсации скольжения при торможении)	0,0% - 200,0%	○	○	100.0	○	○	○
P12	(Номинальная частота скольжения)	0,00 - 15,00 Гц	Нет	△1△2	*7	○	○	○
P13	(Коэффициент потерь в стали 1)	0,00% - 20,00%	○	△1△2	*7	○	○	○
P14	(Коэффициент потерь в стали 2)	0,00% - 20,00%	○	△1△2	0.00	○	○	○
P15	(Коэффициент потерь в стали 3)	0,00% - 20,00%	○	△1△2	0.00	○	○	○
P16	(Коэффициент насыщения 1)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
P17	(Коэффициент насыщения 2)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
P18	(Коэффициент насыщения 3)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
P19	(Коэффициент насыщения 4)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
P20	(Коэффициент насыщения 5)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
P21	(Расширенный коэффициент насыщения "а")	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
P22	(Расширенный коэффициент насыщения "b")	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
P23	(Расширенный коэффициент насыщения "с")	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
P53	(%X поправочный коэффициент 1)	0% - 300%	○	△1△2	100	○	○	○
P54	(%X поправочный коэффициент 2)	0% - 300%	○	△1△2	100	○	○	○
P55	(Моментообразующий ток при векторном управлении)	0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	Нет	○	○
P56	(Коэффициент наведенного напряжения)	50% - 100%	Нет	△1△2	85	Нет	○	○
P57	Зарезервировано *9	0,000 - 20,000 с	○	△1△2	0.082	—	—	—
P99	Выбор двигателя 1	0: Двигатель типа 0 (Стандартный двигатель Fuji, 8-я серия) 1: Двигатель типа 1 (Двигатели с шкалой в л.с.) 2: Двигатель типа 2 (Специальные двигатели Fuji для векторного управления) 3: Двигатель типа 3 (Стандартный двигатель Fuji, 6-я серия) 4: Другие двигатели	Нет	△1△2	0	○	○	○

Затемненные функциональные коды () доступны в меню быстрой установки.

*7 Постоянные двигателя устанавливаются автоматически в зависимости от мощности ПЧ и места назначения.

*9 Эти функциональные коды зарезервированы за определенными производителями. Если не указано иное, нельзя изменять эти значения.

<Изменение, отображение и сохранение данных>

Нет. Отсутствует. После изменения данных с помощью клавиш < > выполнить и сохранить данные, нажав клавишу < >.

○ После изменения и выполнения данных с помощью клавиш < > сохранить данные, нажав клавишу < >.

Копирование данных

0	Копирование данных разрешено.
△ 1	Запрет копирования данных, если значения мощности ПЧ различаются.
△ 2	Запрет копирования данных, если класс напряжения ПЧ различается.
Нет	Запрет копирования данных.

■ Задание функций

• H-коды: Функции высокого уровня

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
H03	Инициализация параметров	0: Отключено 1: Инициализация всех функциональных кодов в заводские значения 2: Инициализация параметров двигателя 1 3: Инициализация параметров двигателя 2 4: Инициализация параметров двигателя 3 5: Инициализация параметров двигателя 4	Нет	Нет	0	○	○	○
H04	Авто-перезапуск (Кол-во) (Интервал сброса)	0: Отключено; 1 - 10	○	○	0	○	○	○
H05		0,5 – 20,0 с	○	○	5.0	○	○	○
H06	Управление вентиляторами охлаждения (Вкл/Выкл)	0: Отключено (Всегда в работе) 1: Включено (управление Вкл/Выкл)	○	○	0	○	○	○
H07	Характеристика ускорения/замедления	0: Линейная 1: S-кривая (слабая) 2: S-кривая (настраиваемая в соответствии с H57-H60) 3: Криволинейная	○	○	0	○	○	○
H08	Ограничение направления вращения	0: Отключено 1: Включено (Запрет вращения назад) 2: Включено (Запрет вращения вперед)	Нет	○	0	○	○	○
H09	Режим запуска (автоподхват)	0: Отключено 1: Включено (После кратковременного провала питания) 2: Включено (После кратковременного провала питания при нормальном запуске)	Нет	○	0	○	Нет	Нет
H11	Режим замедления	0: Нормальное замедление 1: Останов на выбеге	○	○	0	○	○	○
H12	Мгновенное ограничение тока перегрузки (Выбор режима)	0: Отключено 1: Включено	○	○	1	○	Нет	Нет
H13	Перезапуск после провала питания (Время перезапуска)	0,1 – 10,0 с	○	△1△2	*3	○	○	○
H14	(Скорость снижения частоты)	0,00: Время замедления в соответствии с F08, 0,01 – 100,00 Гц/с, 999: следуя токоограничению	○	○	999	○	○	○
H15	(Уровень продолжения работы)	200 - 300 В для ПЧ класса 200 В 400 - 600 В для ПЧ класса 400 В	○	△2	235 470	○	○	○
H16	(Допустимое время провала питания)	0,0 – 30,0 с 999: Автоматически определяемое преобразователем	○	○	999	○	○	○
H26	Терморезистор двигателя (Выбор режима)	0: Отключено 1: PTC (ПЧ немедленно выдает ошибку DNCH) 2: PTC (ПЧ выдает сигнал THM и продолжает работу.) 3: NTC (Если подключен)	○	○	0	○	○	○
H27	(Уровень)	0,00 – 5,00 В	○	○	0.35	○	○	○
H28	Выравнивание нагрузки	60,0 – 0,0 Гц	○	○	0.0	○	○	○
H30	Функция линии связи (Выбор режима)	Задание частоты Команда запуска 0: F01/C30 F02 1: RS-485 (Порт 1) F02 2: F01/C30 RS-485 (Порт 1) 3: RS-485 (Порт 1) RS-485 (Порт 1) 4: RS-485 (Порт 2) F02 5: RS-485 (Порт 2) RS-485 (Порт 1) 6: F01/C30 RS-485 (Порт 2) 7: RS-485 (Порт 1) RS-485 (Порт 2) 8: RS-485 (Порт 2) RS-485 (Порт 2)	○	○	0	○	○	○
H42	Емкость конденсатора звена пост. тока	Индикация для замены конденсаторов звена пост. тока 0000 - FFFF (шестнадцатеричный формат)	○	Нет	—	○	○	○
H43	Общее время работы вентиляторов охлаждения	Индикация для замены вентиляторов охлаждения (1 ед. = 10 часов)	○	Нет	—	○	○	○
H44	Счетчик запусков 1-го двигателя	Индикация общего количества запусков 0000 - FFFF (шестнадцатеричный формат)	○	Нет	—	○	○	○
H45	Имитация ошибки	0: Отключено 1: Включено (После срабатывания значение автоматически возвращается в 0)	○	Нет	0	○	○	○
H46	Режим запуска (Задержка автоподхвата 2)	0,1 – 10,0 с	○	△1△2	*7	○	○	Нет
H47	Начальная емкость конденсаторов звена пост. тока	Индикация для замены конденсаторов звена пост. тока 0000 - FFFF (шестнадцатеричный формат)	○	Нет	—	○	○	○
H48	Общее время работы конденсаторов печатных плат	Индикация для замены конденсаторов (1 ед. = 10 часов, значение может быть изменено или сброшено)	○	Нет	—	○	○	○
H49	Режим запуска (Задержка автоподхвата 1)	0,0 – 10,0 с	○	○	0.0	○	○	○
H50	Нелинейная U/f характеристика 1 (Частота)	0,0: Отмена, 0,1 – 500,0 Гц	Нет	○	*8	○	Нет	Нет
H51	(Напряжение)	0 - 240: Выходное напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 0 - 500: Выходное напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	△2	*8	○	Нет	Нет
H52	Нелинейная U/f характеристика 2 (Частота)	0,0: Отмена, 0,1 – 500,0 Гц	Нет	○	0.0	○	Нет	Нет
H53	(Напряжение)	0 - 240: Выходное напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 0 - 500: Выходное напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	△2	0	○	Нет	Нет
H54	Время ускорения (Толчковый режим)	0,00 - 6000 с	○	○	*2	○	○	○
H55	Время замедления (Толчковый режим)	0,00 - 6000 с	○	○	*2	○	○	○
H56	Время замедления для принудительного останова	0,00 - 6000 с	○	○	*2	○	○	○
H57	1-я область S-кривой ускорения (начальный участок ускорения)	0% - 100%	○	○	10	○	○	○
H58	2-я область S-кривой ускорения (конечный участок ускорения)	0% - 100%	○	○	10	○	○	○
H59	1-я область S-кривой ускорения (начальный участок замедления)	0% - 100%	○	○	10	○	○	○
H60	2-я область S-кривой ускорения (конечный участок замедления)	0% - 100%	○	○	10	○	○	○
H61	UP/DOWN Управление (Настройка начальной частоты)	0: 0,00 Гц 1: Последнее значение задания командами UP/DOWN при снятии команды запуска	Нет	○	1	○	○	○
H63	Нижний ограничитель (Выбор режима)	0: Ограничение кодом F16 (Ограничитель частоты: нижний) и продолжение работы 1: Если выходная частота падает ниже уровня F16, замедление до останова двигателя	○	○	0	○	○	○
H64	(Нижнее ограничение частоты)	0,0: Зависит от F16 0,1 – 60,0 Гц	○	○	1.6	○	Нет	Нет
H65	Нелинейная U/f характеристика 3 (Частота)	0,0: Отмена, 0,1 – 500,0 Гц	Нет	○	0.0	○	Нет	Нет
H66	(Напряжение)	0 - 240: Выходное напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 0 - 500: Выходное напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	△2	0	○	Нет	Нет
H67	Авто-энергосбережение (Выбор режима)	0: Включено при работе на постоянной скорости 1: Включено во всех режимах	○	○	0	○	Нет	○
H68	Компенсация скольжения 1 (Рабочие условия)	0: Включено при ускорении/замедлении и работе на базовой частоте или выше 1: Отключено при ускорении/замедлении и включено при работе на базовой частоте или выше 2: Включено при ускорении/замедлении и отключено при работе на базовой частоте или выше 3: Отключено при ускорении/замедлении и работе на базовой частоте или выше	Нет	○	0	○	Нет	Нет

• Н-коды: Функции высокого уровня

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
Н69	Автоматическое замедление (Выбор режима)	0: Отключено 2: Ограничение момента с принудительным остановом, если фактическое время замедления более чем в 3 раза превышает заданное значение 3: Управление напряжением звена пост. тока с принудительным остановом, если фактическое время замедления более чем в 3 раза превышает заданное значение 4: Ограничение момента без принудительного останова 5: Управление напряжением звена пост. тока без принудительного останова	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н70	Контроль предупреждения перегрузки	0,00: Следующее время замедления 0,01 – 100,0 Гц/с 999: Отмена	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	999	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н71	Характеристики замедления	0: Отключено 1: Включено	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0	<input type="radio"/>	Нет	Нет
Н72	Контроль пропадания силового питания (Выбор режима)	0: Отключено 1: Включено	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н73	Ограничитель момента (Условия работы)	0: Включено при ускорении/замедлении и работе на постоянной скорости 1: Отключено при ускорении/замедлении и включено при работе на постоянной скорости 2: Включено при ускорении/замедлении и отключено при работе на постоянной скорости	Нет	<input type="radio"/>	0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н76	(Предел приращения частоты при торможении)	0,0 – 500,0 Гц	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	5,0	<input type="radio"/>	Нет	Нет
Н77	Срок службы конденсаторов звена пост. тока (Остаточное время)	0 – 8760 (1 ед. = 10 часов)	<input type="radio"/>	Нет	—	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н78	Интервал обслуживания (M1)	0: Отключено; 1 – 9999 (1 ед. = 10 часов)	<input type="radio"/>	Нет	8760	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н79	Установка количества запусков для обслуживания (M1)	0000: Отключено; 0001 – FFFF (шестнадцатеричный формат)	<input type="radio"/>	Нет	0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н80	Коэффициент подавления колебаний тока Двигателя 1	0,00 – 0,40	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0,20 *10	<input type="radio"/>	Нет	Нет
Н81	Световая аварийная сигнализация: Настройка 1	0001 – FFFF (шестнадцатеричный формат)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н82	Световая аварийная сигнализация: Настройка 2	0001 – FFFF (шестнадцатеричный формат)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н84	Предварительное намагничивание (Начальный уровень) (Время)	100% – 400%	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	100	Нет	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н85	Зарезервировано *9	0,00: Отключено; 0,01 – 30,00 с	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0,00	Нет	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н86	Зарезервировано *9	0 – 2	<input type="radio"/>	$\Delta 1 \Delta 2$	0 *11	—	—	—
Н87	Зарезервировано *9	25,0 – 500,0 Гц	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	25,0	—	—	—
Н88	Зарезервировано *9	0 – 3; 999	<input type="radio"/>	Нет	0	—	—	—
Н89	Зарезервировано *9	0,1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0	—	—	—
Н90	Зарезервировано *9	0,1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0	—	—	—
Н91	Контроль обрыва ОС ПИД	0: Отключено 0,1 – 60,0 с	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0,0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н92	Непрерывная работа (P)	0,000 – 10,000 раз; 999	<input type="radio"/>	$\Delta 1 \Delta 2$	999	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н93	(I)	0,010 – 10,000 с; 999	<input type="radio"/>	$\Delta 1 \Delta 2$	999	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н94	Общее время работы 1-го двигателя	0 – 9999 (1 ед. = 10 часов, значение может быть изменено или сброшено)	Нет	Нет	—	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н95	Торможение постоянным током (Тип реакции)	0: Медленная 1: Быстрая	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	1	<input type="radio"/>	Нет	Нет
Н96	Приоритет клавиш STOP/ Функция проверки запуска	Значение 0: Отключено 1: Включено 2: Отключено 3: Включено	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н97	Очистка истории аварий	0: Отключено 1: Включено (Установка "1" очищает историю аварий и после этого возвращается к "0")	<input type="radio"/>	Нет	0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
Н98	Функции защиты/обслуживания (Выбор режима)	0 – 255: Отображение в десятичном формате Бит 0: Автоматическое снижение несущей частоты (0: Отключено; 1: Включено) Бит 1: Обрыв фазы на входе (0: Отключено; 1: Включено) Бит 2: Обрыв фазы на выходе (0: Отключено; 1: Включено) Бит 3: Выбор начального порога функции оценки срока службы конденсатора звена пост. тока (0: Заводской уровень; 1: Уровень пользователя) Бит 4: Оценка срока службы конденсатора звена пост. тока (0: Отключено; 1: Включено) Бит 5: Контроль блокировки вентилятора пост. тока (0: Включено; 1: Отключено) Бит 6: Контроль неисправности тормозного транзистора (для ПЧ мощностью до 22 кВт) (0: Отключено; 1: Включено) Бит 7: Переключение степени защиты IP20/IP40 (0: IP20; 1: IP40)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	83	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>

• А-коды: Параметры 2-го двигателя

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
А01	Максимальная частота 2	25,0 – 500,0 Гц	Нет	<input type="radio"/>	*1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А02	Базовая частота 2	25,0 – 500,0 Гц	Нет	<input type="radio"/>	50,0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А03	Номинальное напряжение на базовой частоте 2	0: Выходное напряжение пропорционально входному напряжению 80 – 240 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 160 – 500 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	$\Delta 2$	*1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А04	Максимальное выходное напряжение 2	80 – 240 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 160 – 500 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	$\Delta 2$	*1	<input type="radio"/>	Нет	Нет
А05	Подъем момента 2	0,0% – 20,0% (в % от номинального напряжения A03)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	*3	<input type="radio"/>	Нет	Нет
А06	Электронная защита от перегрева 2-го двигателя (Выбор типа двигателя)	1: Для общепромышленных двигателей с крыльчаткой на валу 2: Для двигателей с приводом от ПЧ, невентилируемых двигателей или двигателей с независимой системой охлаждения	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	1	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А07	Уровень обнаружения перегрузки (Уровень обнаружения перегрузки)	0,00: Отключено 1% – 135% номинального тока двигателя (длительно допустимый ток возбуждения)	<input type="radio"/>	$\Delta 1 \Delta 2$	*4	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А08	(Тепловая постоянная времени)	0,5 – 75,0 мин	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	*5	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А09	Торможение постоянным током 2 (Частота начала торможения)	0,0 – 60,0 Гц	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0,0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А10	(Уровень торможения)	0% – 100% (HD режим), 0% – 80% (LD режим)	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А11	(Время торможения)	0,00 (Отключено); 0,01 – 30,00 с	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0,00	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А12	Частота запуска 2	0,0 – 60,0 Гц	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	0,5	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>	<input type="radio"/>
А13	Выбор нагрузки/ Автофорсирование момента/ Авто-энергосбережение 2	0: Переменная характеристика момента нагрузки 1: Постоянная характеристика момента нагрузки 2: Автофорсирование момента 3: Авто-энергосбережение (Переменная характеристика момента при ускорении/ замедлении) 4: Авто-энергосбережение (Постоянная характеристика момента при ускорении/ замедлении) 5: Авто-энергосбережение (Автофорсирование момента при ускорении/замедлении)	Нет	<input type="radio"/>	1	<input type="radio"/>	Нет	<input type="radio"/>

*1 Заводские настройки различаются в зависимости от места назначения.

*2 6,00 сек для ПЧ мощностью 22 кВт и ниже; 20,00 сек для ПЧ мощностью 30 кВт и выше.

*3 Заводские настройки различаются в зависимости от мощности ПЧ.

*4 Номинальный ток двигателя устанавливается автоматически.

*5 5,0 мин для ПЧ мощностью 22 кВт и ниже; 10,0 мин для ПЧ мощностью 30 кВт и выше.

*7 Постоянные двигателя устанавливаются автоматически в зависимости от мощности ПЧ и места назначения.

*8 Заводские настройки различаются в зависимости от мощности преобразователя.

*9 Эти функциональные коды зарезервированы за определенными производителями. Если не указано иное, нельзя изменять эти значения.

*10 0,10 для ПЧ 200 В класса мощностью 37 кВт и выше.

*11 2 для ПЧ 200 В класса мощностью 37 кВт и выше.

<Изменение, отображение и сохранение данных>

☐ Нет ☐ Отсутствует ☐ После изменения данных с помощью клавиш выполнить и сохранить данные, нажав клавишу

☐ После изменения и выполнения данных с помощью клавиш сохранить данные, нажав клавишу

Копирование данных

О	Копирование данных разрешено.
$\Delta 1$	Запрет копирования данных, если значения мощности ПЧ различаются.
$\Delta 2$	Запрет копирования данных, если класс напряжения ПЧ различается.
Нет	Запрет копирования данных.

■ Задание функций

• А-коды: Параметры 2-го двигателя

Код	Название	Диапазон изменения	Измене-ние при работе	Копи-рование данных	Завод-ские на-стройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
A14	Выбор режима управления приводом 2	0: U/f управление без компенсации скольжения 1: Векторное управление динамическим моментом 2: U/f управление с компенсацией скольжения 5: Векторное управление без датчика скорости 6: Векторное управление с датчиком скорости	Нет	○	0	○	○	○
A15	Двигатель 2/+ (Кол-во полюсов) (Номинальная мощность) (Номинальный ток) (Автонастройка)	От 2 до 22 полюсов	Нет	△1△2	4	○	○	○
A16		0,01 - 1000 кВт (если A39 = 0 ,2 ,3 или 4) 0,01 - 1000 л.с. (если A39 = 1)	Нет	△1△2	*7	○	○	○
A17		0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	○	○	○
A18		0: Отключено 1: Автонастройка при остановленном двигателе (%R1, %X и номинальная частота скольжения) 2: Автонастройка с вращением в режиме U/f-управления (%R1, %X, номинальная частота скольжения, ток холостого хода, коэффициенты насыщения 1 - 5 и расширенные коэффициенты насыщения "a" - "c") 3: Автонастройка с вращением в режиме векторного управления (%R1, %X, номинальная частота скольжения, ток холостого хода, коэффициенты насыщения 1 - 5 и расширенные коэффициенты насыщения "a" - "c". Доступно, если включен режим векторного управления.)	Нет	Нет	0	○	○	○
A20	(Ток холостого хода)	0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	○	○	○
A21	(%R1)	0,00% - 50,00%	○	△1△2	*7	○	○	○
A22	(%X)	0,00% - 50,00%	○	△1△2	*7	○	○	○
A23	(Усиление компенсации скольжения при работе)	0,0% - 200,0%	○	○	100.0	○	○	○
A24	(Время отклика компенсации скольжения)	0,01 - 10,00 с	○	△1△2	0.12	○	Нет	Нет
A25	(Усиление компенсации скольжения при торможении)	0,0% - 200,0%	○	○	100.0	○	○	○
A26	(Номинальная частота скольжения)	0,00 - 15,00 Гц	Нет	△1△2	*7	○	○	○
A27	(Коэффициент потерь в стали 1)	0,00% - 20,00%	○	△1△2	*7	○	○	○
A28	(Коэффициент потерь в стали 2)	0,00% - 20,00%	○	△1△2	0.00	○	○	○
A29	(Коэффициент потерь в стали 3)	0,00% - 20,00%	○	△1△2	0.00	○	○	○
A30	(Коэффициент насыщения 1)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
A31	(Коэффициент насыщения 2)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
A32	(Коэффициент насыщения 3)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
A33	(Коэффициент насыщения 4)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
A34	(Коэффициент насыщения 5)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
A35	(Расширенный коэффициент насыщения "a")	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
A36	(Расширенный коэффициент насыщения "b")	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
A37	(Расширенный коэффициент насыщения "c")	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
A39	Выбор двигателя 2	0: Двигатель типа 0 (Стандартный двигатель Fuji, 8-я серия) 1: Двигатель типа 1 (Двигатели с шкалой в л.с.) 2: Двигатель типа 2 (Специальные двигатели Fuji для векторного управления) 3: Двигатель типа 3 (Стандартный двигатель Fuji, 6-я серия) 4: Другие двигатели	Нет	△1△2	0	○	○	○
A40	Компенсация скольжения 2 (Рабочие условия)	0: Включено при ускорении/замедлении и работе на базовой частоте или выше 1: Отключено при ускорении/замедлении и включено при работе на базовой частоте или выше 2: Включено при ускорении/замедлении и отключено при работе на базовой частоте или выше 3: Отключено при ускорении/замедлении и работе на базовой частоте или выше	Нет	○	0	○	Нет	Нет
A41	Коэффициент подавления колебаний тока Двигателя 2	0,00 - 0,40	○	○	0.20	○	Нет	Нет
A42	Переключение Двигателя/Параметры 2 (Выбор режима)	0: Двигатель (Переключение на 2-й двигатель) 1: Параметры (Переключение параметров текущего двигателя на параметры А-кодов)	Нет	○	0	○	○	○
A43	Регулятор скорости 2 (Фильтр задания скорости)	0,000 - 5,000 с	○	○	0.020	Нет	○	○
A44	(Фильтр ОС скорости)	0,000 - 0,100 с	○	○	0.005	Нет	○	○
A45	P (Усиление)	0,1 - 200,0 раз	○	○	10.0	Нет	○	○
A46	I (Время интегрирования)	0,001 - 1,000 с	○	○	0.100	Нет	○	○
A48	(Выходной фильтр)	0,000 - 0,100 с	○	○	0.002	Нет	○	○
A51	Общее время работы 2-го двигателя	0 - 9999 (1 ед. = 10 часов, значение может быть изменено или сброшено)	Нет	Нет	—	○	○	○
A52	Счетчик запусков 2-го двигателя	Индикация общего количества запусков 0000 - FFFF (шестнадцатеричный формат)	○	Нет	—	○	○	○
A53	Двигатель 2 (%X поправочный коэффициент 1)	0% - 300%	○	△1△2	100	○	○	○
A54	(%X поправочный коэффициент 2)	0% - 300%	○	△1△2	100	○	○	○
A55	(Моментообразующий ток при векторном управлении)	0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	Нет	○	○
A56	(Коэффициент наведенного напряжения)	50% - 100%	Нет	△1△2	85	Нет	○	○
A57	Зарезервировано *9	0,000 - 20,000 с	Нет	△1△2	0.082	—	—	—

• b-коды: Параметры 3-го двигателя

Код	Название	Диапазон изменения	Измене-ние при работе	Копи-рование данных	Завод-ские на-стройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
B01	Максимальная частота 3	25,0 - 500,0 Гц	Нет	○	*1	○	○	○
B02	Базовая частота 3	25,0 - 500,0 Гц	Нет	○	50.0	○	○	○
B03	Номинальное напряжение на базовой частоте 3	0: Выходное напряжение пропорционально входному напряжению 80 - 240 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 160 - 500 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В) 80 - 240 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 160 - 500 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	△2	*1	○	○	○
B04	Максимальное выходное напряжение 3	0: Выходное напряжение пропорционально входному напряжению 80 - 240 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 160 - 500 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	△2	*1	○	Нет	Нет
B05	Подъем момента 3	0,0% - 20,0% (в % от номинального напряжения B03)	○	○	*3	○	Нет	Нет
B06	Электронная защита от перегрева 3-го двигателя (Выбор типа двигателя)	1: Для общепромышленных двигателей с крыльчаткой на валу 2: Для двигателей с приводом от ПЧ, невентилируемых двигателей или двигателей с независимой системой охлаждения	○	○	1	○	○	○
B07	(Уровень обнаружения перегрузки)	0,00: Отключено 1% - 135% номинального тока двигателя (длительно допустимый ток возбуждения)	○	△1△2	*4	○	○	○
B08	(Тепловая постоянная времени)	0,5 - 75,0 мин	○	○	*5	○	○	○
B09	Торможение постоянным током 3 (Частота начала торможения)	0,0 - 60,0 Гц	○	○	0.0	○	○	○
B10	(Уровень торможения)	0% - 100% (HD режим), 0% - 80% (LD режим)	○	○	0	○	○	○
B11	(Время торможения)	0,00 (Отключено); 0,01 - 30,00 с	○	○	0.00	○	○	○
B12	Частота запуска 3	0,0 - 60,0 Гц	○	○	0.5	○	○	○
B13	Выбор нагрузки/Автофорсирование момента/Авто-энергосбережение 3	0: Переменная характеристика момента нагрузки 1: Постоянная характеристика момента нагрузки 2: Автофорсирование момента 3: Авто-энергосбережение (Переменная характеристика момента при ускорении/замедлении) 4: Авто-энергосбережение (Постоянная характеристика момента при ускорении/замедлении) 5: Авто-энергосбережение (Автофорсирование момента при ускорении/замедлении)	Нет	○	1	○	Нет	○

• b-коды: Параметры 3-го двигателя

Код	Название	Диапазон изменения	Измене-ние при работе	Копи-рование данных	Завод-ские на-стройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
614	Выбор режима управления приводом 3	0: U/f управление без компенсации скольжения 1: Векторное управление динамическим моментом 2: U/f управление с компенсацией скольжения 5: Векторное управление без датчика скорости 6: Векторное управление с датчиком скорости	Нет	○	0	○	○	○
615	Двигатель 3 (Кол-во полюсов) (Номинальная мощность) (Номинальный ток) (Автонастройка) (Ток холостого хода) (%R1) (%X) (Усиление компенсации скольжения при работе) (Время отклика компенсации скольжения) (Усиление компенсации скольжения при торможении) (Номинальная частота скольжения) (Кэффициент потерь в стали 1) (Кэффициент потерь в стали 2) (Кэффициент потерь в стали 3) (Кэффициент насыщения 1) (Кэффициент насыщения 2) (Кэффициент насыщения 3) (Кэффициент насыщения 4) (Кэффициент насыщения 5) (Расширенный коэффициент насыщения "a") (Расширенный коэффициент насыщения "b") (Расширенный коэффициент насыщения "c")	От 2 до 22 полюсов	Нет	△1△2	4	○	○	○
616		0,01 - 1000 кВт (если b39 = 0,2,3 или 4) 0,01 - 1000 л.с. (если b39 = 1)	Нет	△1△2	*7	○	○	○
617		0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	○	○	○
618		0: Отключено 1: Автонастройка при остановленном двигателе (%R1, %X и номинальная частота скольжения) 2: Автонастройка с вращением в режиме U/f-управления (%R1, %X, номинальная частота скольжения, ток холостого хода, коэффициенты насыщения 1 - 5 и расширенные коэффициенты насыщения "a" - "c") 3: Автонастройка с вращением в режиме векторного управления (%R1, %X, номинальная частота скольжения, ток холостого хода, коэффициенты насыщения 1 - 5 и расширенные коэффициенты насыщения "a" - "c"). Доступно, если включен режим векторного управления.)	Нет	Нет	0	○	○	○
620		0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	○	○	○
621		0,00% - 50,00%	^a	△1△2	*7	○	○	○
622		0,00% - 50,00%	^a	△1△2	*7	○	○	○
623		0,0% - 200,0%	○	○	100,0	○	○	○
624		0,01 - 10,00 с	^a	△1△2	0,12	○	Нет	Нет
625		0,0% - 200,0%	○	○	100,0	○	○	○
626		0,00 - 15,00 Гц	Нет	△1△2	*7	○	○	○
627		0,00% - 20,00%	^a	△1△2	*7	○	○	○
628		0,00% - 20,00%	^a	△1△2	0,00	○	○	○
629		0,00% - 20,00%	^a	△1△2	0,00	○	○	○
630		0,0% - 300,0%	^a	△1△2	*7	○	○	○
631		0,0% - 300,0%	^a	△1△2	*7	○	○	○
632		0,0% - 300,0%	^a	△1△2	*7	○	○	○
633		0,0% - 300,0%	^a	△1△2	*7	○	○	○
634		0,0% - 300,0%	^a	△1△2	*7	○	○	○
635		0,0% - 300,0%	^a	△1△2	*7	○	○	○
636		0,0% - 300,0%	^a	△1△2	*7	○	○	○
637		0,0% - 300,0%	^a	△1△2	*7	○	○	○
639	Выбор двигателя 3	0: Двигатель типа 0 (Стандартный двигатель Fuji, 6-я серия) 1: Двигатель типа 1 (Двигатели с шкалой в л.с.) 2: Двигатель типа 2 (Специальные двигатели Fuji для векторного управления) 3: Двигатель типа 3 (Стандартный двигатель Fuji, 6-я серия) 4: Другие двигатели	Нет	△1△2	0	○	○	○
640	Компенсация скольжения 3 (Рабочие условия)	0: Включено при ускорении/замедлении и работе на базовой частоте или выше 1: Отключено при ускорении/замедлении и включено при работе на базовой частоте или выше 2: Включено при ускорении/замедлении и отключено при работе на базовой частоте или выше 3: Отключено при ускорении/замедлении и работе на базовой частоте или выше	Нет	○	0	○	Нет	Нет
641	Кэффициент подавления колебаний тока Двигателя 3	0,00 - 0,40	○	○	0,20	○	Нет	Нет
642	Переключение Двигателя/Параметры 3 (Выбор режима)	0: Двигатель (Переключение на 3-й двигатель) 1: Параметры (Переключение параметров текущего двигателя на параметры b-кодов)	Нет	○	0	○	○	○
643	Регулятор скорости 3 (Фильтр задания скорости)	0,000 - 5,000 с	○	○	0,020	Нет	○	○
644	(Фильтр ОС скорости)	0,000 - 0,100 с	○	○	0,005	Нет	○	○
645	P (Усиление)	0,1 - 200,0 раз	○	○	10,0	Нет	○	○
646	I (Время интегрирования)	0,001 - 1,000 с	○	○	0,100	Нет	○	○
648	(Выходной фильтр)	0,000 - 0,100 с	○	○	0,020	Нет	○	○
651	Общее время работы 3-го двигателя	0 - 9999 (1 ед. = 10 часов, значение может быть изменено или сброшено)	Нет	Нет	—	○	○	○
652	Счетчик запусков 3-го двигателя	Индикация общего количества запусков 0000 - FFFF (шестнадцатеричный формат)	○	Нет	—	○	○	○
653	Двигатель 3 (%X поправочный коэффициент 1)	0% - 300%	○	△1△2	100	○	○	○
654	(%X поправочный коэффициент 2)	0% - 300%	○	△1△2	100	○	○	○
655	Двигатель 3 (Моментобразующий ток при векторном управлении)	0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	Нет	○	○
656	(Кэффициент наведенного напряжения)	50% - 100%	Нет	△1△2	85	Нет	○	○
657	Зарезервировано *9	0,000 - 20,000 с	Нет	△1△2	0,082	—	—	—

• r-коды: Параметры 4-го двигателя

Код	Название	Диапазон изменения	Измене-ние при работе	Копи-рование данных	Завод-ские на-стройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
r01	Максимальная частота 4	25,0 - 500,0 Гц	Нет	○	*1	○	○	○
r02	Базовая частота 4	25,0 - 500,0 Гц	Нет	○	50,0	○	○	○
r03	Номинальное напряжение на базовой частоте 4	0: Выходное напряжение пропорционально входному напряжению 80 - 240 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 160 - 500 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	△2	*1	○	○	○
r04	Максимальное выходное напряжение 4	80 - 240 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 200 В) 160 - 500 В: Напряжение, контролируемое AVR (для ПЧ класса 400 В)	Нет	△2	*1	○	○	Нет
r05	Подъем момента 4	0,0% - 20,0% (в % от номинального напряжения r03)	○	○	*3	○	Нет	Нет
r06	Электронная защита от перегрева 4-го двигателя (Выбор типа двигателя)	1: Для общепромышленных двигателей с крыльчаткой на валу 2: Для двигателей с приводом от ПЧ, невентилируемых двигателей или двигателей с независимой системой охлаждения	○	○	1	○	○	○
r07	(Уровень обнаружения перегрузки)	0,00: Отключено 1% - 135% номинального тока двигателя (длительно допустимый ток возбуждения)	○	△1△2	*4	○	○	○
r08	(Тепловая постоянная времени)	0,5 - 75,0 мин	○	○	*5	○	○	○
r09	Торможение постоянным током 4 (Частота начала торможения)	0,0 - 60,0 Гц	○	○	0,0	○	○	○
r10	(Уровень торможения)	0% - 100% (HD режим), 0% - 80% (LD режим)	○	○	0	○	○	○
r11	(Время торможения)	0,00 (Отключено); 0,01 - 30,00 с	○	○	0,00	○	○	○
r12	Частота запуска 4	0,0 - 60,0 Гц	○	○	0,5	○	○	○

*1 Заводские настройки различаются в зависимости от места назначения.

*3 Заводские настройки различаются в зависимости от мощности ПЧ.




*4 Номинальный ток двигателя устанавливается автоматически.




*5 5,0 мин для ПЧ мощностью 22 кВт и ниже; 10,0 мин для ПЧ мощностью 30 кВт и выше.

*7 Постоянные двигателя устанавливаются автоматически в зависимости от мощности ПЧ и места назначения.

*9 Эти функциональные коды зарезервированы за определенными производителями. Если не указано иное, нельзя изменять эти значения.

<Изменение, отображение и сохранение данных>

Нет Отсутствует ○ После изменения данных с помощью клавиш   выполнить и сохранить данные, нажав клавишу .

○ После изменения и выполнения данных с помощью клавиш   сохранить данные, нажав клавишу .

Копирование данных

0	Копирование данных разрешено.
△ 1	Запрет копирования данных, если значения мощности ПЧ различаются.
△ 2	Запрет копирования данных, если класс напряжения ПЧ различается.
Нет	Запрет копирования данных.

■ Задание функций

• r-коды: Параметры 4-го двигателя

Код	Название	Диапазон изменения	Измене-ние при работе	Копи-рова-ние данных	Завод-ские на-стройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
r13	Выбор нагрузки/ Автофорсирование момента/ Авто-энергосбережение 4	0: Переменная характеристика момента нагрузки 1: Постоянная характеристика момента нагрузки 2: Автофорсирование момента 3: Авто-энергосбережение (Переменная характеристика момента при ускорении/замедлении) 4: Авто-энергосбережение (Постоянная характеристика момента при ускорении/замедлении) 5: Авто-энергосбережение (Автофорсирование момента при ускорении/замедлении)	Нет	○	1	○	Нет	○
r14	Выбор режима управления приводом 4	0: U/f управление без компенсации скольжения 1: Векторное управление динамическим моментом 2: U/f управление с компенсацией скольжения 5: Векторное управление без датчика скорости 6: Векторное управление с датчиком скорости	Нет	○	0	○	○	○
r15	Двигатель 4 (Кол-во полюсов)	От 2 до 22 полюсов	Нет	△1△2	4	○	○	○
r16	(Номинальная мощность)	0,01 - 1000 кВт (если r39 = 0,2,3 или 4) 0,01 - 1000 л.с. (если r39 = 1)	Нет	△1△2	*7	○	○	○
r17	(Номинальный ток)	0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	○	○	○
r18	(Автонастройка)	0: Отключено 1: Автонастройка при остановленном двигателе (%R1, %X и номинальная частота скольжения) 2: Автонастройка с вращением в режиме U/f-управления (%R1, %X, номинальная частота скольжения, ток холостого хода, коэффициенты насыщения 1 - 5 и расширенные коэффициенты насыщения "a" - "c") 3: Автонастройка с вращением в режиме векторного управления (%R1, %X, номинальная частота скольжения, ток холостого хода, коэффициенты насыщения 1 - 5 и расширенные коэффициенты насыщения "a" - "c". Доступно, если включен режим векторного управления.)	Нет	Нет	0	○	○	○
r20	(Ток холостого хода)	0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	○	○	○
r21	(%R1)	0,00% - 50,00%	○	△1△2	*7	○	○	○
r22	(%X)	00,00% - 50,00%	○	△1△2	'7	○	○	○
r23	(Усиление компенсации скольжения при работе)	0,0% - 200,0%	○	○	100.0	○	○	○
r24	(Время отклика компенсации скольжения)	0,01 - 10,00 с	○	△1△2	0.12	○	Нет	Нет
r25	(Усиление компенсации скольжения при торможении)	0,0% - 200,0%	○	○	100.0	○	○	○
r26	(Номинальная частота скольжения)	0,00 - 15,00 Гц	Нет	△1△2	*7	○	○	○
r27	(Коэффициент потерь в стали 1)	0,00% - 20,00%	○	△1△2	*7	○	○	○
r28	(Коэффициент потерь в стали 2)	0,00% - 20,00%	○	△1△2	0.00	○	○	○
r29	(Коэффициент потерь в стали 3)	0,00% - 20,00%	○	△1△2	0.00	○	○	○
r30	(Коэффициент насыщения 1)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
r31	(Коэффициент насыщения 2)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
r32	(Коэффициент насыщения 3)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
r33	(Коэффициент насыщения 4)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	'7	○	○	○
r34	(Коэффициент насыщения 5)	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
r35	(Расширенный коэффициент насыщения "a")	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
r36	(Расширенный коэффициент насыщения "b")	0,0% - 300,0%	○	△1△2	'7	○	○	○
r37	(Расширенный коэффициент насыщения "c")	0,0% - 300,0%	○	△1△2	*7	○	○	○
r39	Выбор двигателя 4	0: Двигатель типа 0 (Стандартный двигатель Fuji, 8-я серия) 1: Двигатель типа 1 (Двигатели с шкалой в л.с.) 2: Двигатель типа 2 (Специальные двигатели Fuji для векторного управления) 3: Двигатель типа 3 (Стандартный двигатель Fuji, 6-я серия) 4: Другие двигатели	Нет	△1△2	0	○	○	○
r40	Компенсация скольжения 4 (Рабочие условия)	0: Включено при ускорении/замедлении и работе на базовой частоте или выше 1: Отключено при ускорении/замедлении и включено при работе на базовой частоте или выше 2: Включено при ускорении/замедлении и отключено при работе на базовой частоте или выше 3: Отключено при ускорении/замедлении и работе на базовой частоте или выше	Нет	○	0	○	Нет	Нет
r41	Коэффициент подавления колебаний тока Двигателя 4	0,00 - 0,40	○	○	0.20	○	Нет	Нет
r42	Переключение Двигателя/ Параметры 4 (Выбор режима)	0: Двигатель (Переключение на 4-й двигатель) 1: Параметры (Переключение параметров текущего двигателя на параметры r-кодов)	Нет	○	0	○	○	○
r43	Регулятор скорости 4 (Фильтр задания скорости)	0,000 - 5,000 с	○	○	0.020	Нет	○	○
r44	(Фильтр ОС скорости)	0,000 - 0,100 с	○	○	0.005	Нет	○	○
r45	P (Усиление)	0,1 - 200,0 раз	○	○	10.0	Нет	○	○
r46	I (Время интегрирования)	0,001 - 1,000 с	○	○	0.100	Нет	○	○
r48	(Выходной фильтр)	0,000 - 0,100 с	○	○	0.020	Нет	○	○
r51	Общее время работы 4-го двигателя	0 - 9999 (1 ед. = 10 часов, значение может быть изменено или сброшено)	Нет	Нет	—	○	○	○
r52	Счетчик запусков 4-го двигателя	Индикация общего количества запусков 0000 - FFFF (шестнадцатеричный формат)	○	Нет	—	○	○	○
r53	Двигатель 4 (%X поправочный коэффициент 1)	0% - 300%	○	△1△2	100	○	○	○
r54	(%X поправочный коэффициент 2)	0% - 300%	○	△1△2	100	○	○	○
r55	(Моментобразующий ток при векторном управлении)	0,00 - 2000 A	Нет	△1△2	*7	Нет	○	○
r56	(Коэффициент наведенного напряжения)	50% - 100%	Нет	△1△2	85	Нет	○	○
r57	Зарезервировано *9	0,000 - 20,000 с	Нет	△1△2	0.082	—	—	—

• J-коды: Прикладные функции 1

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
J01	ПИД-регулирование (Выбор режима)	0: Отключено 1: Включено (регулятор процесса, прямое управление) 2: Включено (регулятор процесса, инверсное управление) 3: Включено (регулятор натяжения)	Нет	○	0	○	○	○
J02	(Дистанционное задание ПИД (SV))	0: (● / ●) клавиши пульта оператора 1: Команда задания ПИД 1 (Аналоговые входы [12], [C1] и [V2]) 3: Клеммы UP/DOWN (Вверх/Вниз) 4: Задание по линии связи	Нет	○	0	○	○	○
J03	P (Усиление)	0,000 – 30,000 раз	○	○	0.100	○	○	○
J04	1 (Время интегрирования)	0,0 – 3600,0 с	○	○	0.0	○	○	○
J05	D (Время дифференцирования)	0,00 – 600,00 с	○	○	0.00	○	○	○
J06	(Фильтр обратной связи PV)	0,0 – 900,0 с	○	○	0.5	○	○	○
J08	(Частота при опрессовке)	0,0 – 500,0 Гц	○	○	0.0	○	○	○
J09	(Время действия опрессовки)	0 – 60 с	○	○	0	○	○	○
J10	(Подавление перерегулирования)	0% - 200%	○	○	200	○	○	○
J11	(Выбор выхода аварийного сигнала)	0: По абсолютному значению 1: По абсолютному значению (с удержанием) 2: По абсолютному значению (с блокировкой) 3: По абсолютному значению (с удержанием и блокировкой) 4: По отклонению 5: По отклонению (с удержанием) 6: По отклонению (с блокировкой) 7: По отклонению (с удержанием и блокировкой)	○	○	0	○	○	○
J12	(Верхний предел сигнала (AH))	-100% - 100%	○	○	100	○	○	○
J13	(Нижний предел сигнала (AL))	-100% - 100%	○	○	0	○	○	○
J15	(Частота останова для спящего режима)	0,0: Отключено; 1,0 – 500,0 Гц	○	○	0.0	○	○	○
J16	(Задержка перед входом в спящий режим)	0 – 60 с	○	○	30	○	○	○
J17	(Частота запуска после останова)	0,0 – 500,0 Гц	○	○	0.0	○	○	○
J18	(Верхний предел выхода ПИД)	от -150% до 150%; 999: Зависит от настройки F15	○	○	999	○	○	○
J19	(Нижний предел выхода ПИД)	от -150% до 150%; 999: Зависит от настройки F16	○	○	999	○	○	○
J21	Защита двигателя от конденсата (Скважность)	1% - 50%	○	○	1	○	○	○
J22	Порядок переключения на сеть при аварии	0: Не переключать (Останов с ошибкой) 1: Автоматически переключать двигатель на сеть	Нет	○	0	○	○	○
J56	ПИД-регулирование натяжения (Фильтр задания скорости)	0,00 – 5,00 с	○	○	0.10	○	○	○
J57	(Задание натяжения)	от -100% до 0% до 100%	○	○	0	○	○	○
J58	(Ширина отклонения натяжения)	0: Отмена переключения констант ПИД-регулятора 1% - 100% (Значение устанавливается вручную)	○	○	0	○	○	○
J59	P (Усиление) 2	0,000 – 30,000 раз	○	○	0.100	○	○	○
J60	1 (Время интегрирования) 2	0,0 – 3600,0 с	○	○	0.0	○	○	○
J61	D (Время дифференцирования) 3	0,00 – 600,00 с	○	○	0.00	○	○	○
J62	(Выбор блока ПИД-регулятора)	0 - 3 Бит 0: Полярность выхода ПИД 0: Плюс (сложение), 1: Минус (вычитание) Бит 1: Поправочный коэффициент выхода ПИД 0 = Пропорция (относительно к заданной частоте) 1 = Абсолютный (относительно к макс. частоте)	Нет	○	0	○	○	○
J68	Сигнал тормоза (Ток при снятии тормоза)	0% - 300%	○	○	100	○	○	○
J69	(Частота/скорость при снятии тормоза)	0,0 – 25,0 Гц	○	○	1.0	○	○	○
J70	(Задержка снятия тормоза)	0,0 – 5,0 с	○	○	1.0	○	○	○
J71	(Частота/скорость при наложении тормоза)	0,0 – 25,0 Гц	○	○	1.0	○	○	○
J72	(Задержка наложения тормоза)	0,0 – 5,0 с	○	○	1.0	○	○	○
J95	(Момент при снятии тормоза)	0% - 300%	○	○	100	○	○	○
J96	(Выбор скорости)	0: Измеренная скорость 1: Задание скорости	○	○	0	○	○	○
J97	Серво-блокировка (Усиление)	0,00 – 10,00	○	○	0.10	Нет	Нет	○
J98	(Время завершения)	0,000 – 1,000	○	○	0.100	Нет	Нет	○
J99	(Диапазон завершения)	0 - 9999	○	○	10	Нет	Нет	○

*7 Постоянные двигателя устанавливаются автоматически в зависимости от мощности ПЧ и места назначения.
*9 Эти функциональные коды зарезервированы за определенными производителями. Если не указано иное, нельзя изменять эти значения.

<Изменение, отображение и сохранение данных>

: Отсутствует : После изменения данных с помощью клавиш выполнить и сохранить данные, нажав клавишу

: После изменения и выполнения данных с помощью клавиш сохранить данные, нажав клавишу

Копирование данных

0	Копирование данных разрешено.
△ 1	Запрет копирования данных, если значения мощности ПЧ различаются.
△ 2	Запрет копирования данных, если класс напряжения ПЧ различается.
Нет	Запрет копирования данных.

■ Задание функций

• d-коды: Прикладные функции 2

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
d01	Регулятор скорости 1 (Фильтр задания скорости)	0,000 – 5,000 с	○	○	0.020	Нет	○	○
d02	(Фильтр ОС скорости)	0,000 – 0,100 с	○	○	0.005	Нет	○	○
d03	P (Усиление)	0,1 – 200,0 раз	○	○	10.0	Нет	○	○
d04	I (Время интегрирования)	0,001 – 1,000 с	○	○	0.100	Нет	○	○
d05	(Выходной фильтр)	0,000 – 0,100 с	○	○	0.002	Нет	○	○
d09	Регулятор скорости (толчковый режим) (Фильтр задания скорости)	0,000 – 5,000 с	○	○	0.020	Нет	○	○
d10	(Фильтр ОС скорости)	0,000 – 0,100 с	○	○	0.005	Нет	○	○
d11	P (Усиление)	0,1 – 200,0 раз	○	○	10.0	Нет	○	○
d12	I (Время интегрирования)	0,001 – 1,000 с	○	○	0.100	Нет	○	○
d13	(Выходной фильтр)	0,000 – 0,100 с	○	○	0.002	Нет	○	○
d14	Обратная связь (Свойства импульсного входа)	0: Знак импульсов/Импульсный вход 1: Импульсы прямого вращения/Импульсы обратного вращения 2: Фазы A/B со сдвигом 90 градусов	Нет	○	2	Нет	Нет	○
d15	(Разрешение энкодера)	0014 - EA60 (шестнадцатеричный формат) (20 - 60000 имп/об)	Нет	○	0400 (1024)	Нет	Нет	○
d16	(Коэффициент пересчета импульсов 1)	1 - 9999	Нет	○	1	Нет	Нет	○
d17	(Коэффициент пересчета импульсов 2)	1 - 9999	Нет	○	1	Нет	Нет	○
d21	Согласование скорости/Ошибка энкодера (Гистерезис)	0,0% - 50,0%	○	○	10.0	Нет	○	○
d22	(Задержка определения)	0,00 – 10,00 с	○	○	0.50	Нет	○	○
d23	Обработка ошибки энкодера	0: Продолжение работы 1: Останов с ошибкой 1 2: Останов с ошибкой 2	Нет	○	2	Нет	○	○
d24	Работа на нулевой скорости	0: Не разрешать при запуске 1: Разрешать при запуске	Нет	○	0	Нет	○	○
d25	Время переключения параметров регулятора скорости ASR	0,000 – 1,000 с	○	○	0.000	Нет	○	○
d32	Управление моментом (Ограничение скорости 1)	0 - 110%	○	○	100	Нет	○	○
d33	(Ограничение скорости 2)	0 - 110%	○	○	100	Нет	○	○
d51	Зарезервировано *9	0 - 500	Нет	○	*12	—	—	—
d52	Зарезервировано *9	0 - 500	Нет	○	*12	—	—	—
d53	Зарезервировано *9	0 - 500	Нет	○	*12	—	—	—
d54	Зарезервировано *9	0 - 500	Нет	○	*12	—	—	—
d55	Зарезервировано *9	0: Включить разложение 1: Отключить разложение	Нет	○	0	—	—	—
d59	Задание скорости (Импульсное) (Свойства импульсного входа)	0: Знак импульсов/Импульсный вход 1: Импульсы прямого вращения/Импульсы обратного вращения 2: Фазы A/B со сдвигом 90 градусов	Нет	○	0	○	○	○
d61	(Постоянная фильтра)	0,000 – 5,000 с	○	○	0.005	○	○	○
d62	(Коэффициент пересчета импульсов 1)	1 - 9999	Нет	○	1	○	○	○
d63	(Коэффициент пересчета импульсов 2)	1 - 9999	Нет	○	1	○	○	○
d67	Режим запуска (Автоподхват)	0: Отключен 1: Включен (При перезапуске после кратковременного провала питания) 2: Включен (При перезапуске после кратковременного провала питания и при нормальном запуске)	Нет	○	2	Нет	○	Нет
d68	Зарезервировано *9	0,0 – 10,0 Гц	Нет	○	40	—	—	—
d99	Зарезервировано *9	0 - 7	○	○	0	—	—	—

• у-коды: Сетевые функции

Код	Название	Диапазон изменения	Изменение при работе	Копирование данных	Заводские настройки	Режим управления приводом		
						U/f	Без датч. скор.	С датч. скор.
У01	RS-485 соединение 1 (Адрес устройства)	1 - 255	Нет	○	1	○	○	○
У02	(Обработка ошибки соединения)	0: Немедленная ошибка с кодом <i>ErB</i> 1: Ошибка с кодом <i>ErB</i> после задержки у03 2: Повторная попытка во время задержки у03. При неудачной попытке - ошибка <i>ErB</i> . При успешной попытке - продолжение работы. 3: Продолжение работы	○	○	0	○	○	○
У03	(Задержка)	0,0 – 60,0 с	○	○	2.0	○	○	○
У04	(Скорость передачи)	0: 2400 бит/с 1: 4800 бит/с 2: 9600 бит/с 3: 19200 бит/с 4: 38400 бит/с	○	○	3	○	○	○
У05	(Длина данных)	0: 8 бит 1: 7 бит	○	○	0	○	○	○
У06	(Проверка четности)	0: Отсутствует (2 стоповых бита) 1: Проверка на четность (1 стоповый бит) 2: Проверка на нечетность (1 стоповый бит) 3: Отсутствует (1 стоповый бит)	○	○	0	○	○	○
У07	(Стоповые биты)	0: 2 бита 1: 1 бит	○	○	0	○	○	○
У08	(Задержка срабатывания ошибки времени отклика)	0: Не фиксировать; 1 – 60 с	○	○	0	○	○	○
У09	(Интервал отклика)	0,00 – 1,00 с	○	○	0.01	○	○	○
У10	(Выбор протокола)	0: Протокол Modbus RTU 1: Протокол ПО FRENIC Loader (загрузчик) (SX протокол) 2: Протокол универсальных ПЧ Fuji	○	○	1	○	○	○
У11	RS-485 соединение 2 (Адрес устройства)	1 - 255	Нет	○	1	○	○	○
У12	(Обработка ошибки соединения)	0: Немедленная ошибка с кодом <i>ErP</i> 1: Ошибка с кодом <i>ErP</i> после задержки у13 2: Повторная попытка во время задержки у13. При неудачной попытке - ошибка <i>ErP</i> . При успешной попытке - продолжение работы. 3: Продолжение работы	○	○	0	○	○	○
У13	(Задержка)	0,0 – 60,0 с	○	○	2.0	○	○	○
У14	(Скорость передачи)	0: 2400 бит/с 1: 4800 бит/с 2: 9600 бит/с 3: 19200 бит/с 4: 38400 бит/с	○	○	3	○	○	○
У15	(Длина данных)	0: 8 бит 1: 7 бит	○	○	0	○	○	○
У16	(Проверка четности)	0: Отсутствует (2 стоповых бита) 1: Проверка на четность (1 стоповый бит) 2: Проверка на нечетность (1 стоповый бит) 3: Отсутствует (1 стоповый бит)	○	○	0	○	○	○
У17	(Стоповые биты)	0: 2 бита 1: 1 бит	○	○	0	○	○	○
У18	(Задержка срабатывания ошибки времени отклика)	0: Не фиксировать; 1 – 60 с	○	○	0	○	○	○
У19	(Интервал отклика)	0,00 – 1,00 с	○	○	0.01	○	○	○
У20	(Выбор протокола)	0: Протокол Modbus RTU 2: Протокол универсальных ПЧ Fuji	○	○	0	○	○	○
У97	Сохранение данных, изменяемых по линии связи	0: Сохранение в энергонезависимой памяти (Ограниченное количество перезаписи) 1: Запись во временную память (Неограниченное количество перезаписи) 2: Сохранение всех данных из временной памяти в энергонезависимую (После сохранения данных значение кода автоматически возвращается в "1")	○	○	0	○	○	○
У98	Функция шины (Выбор режима)	Задание частоты 0: Согласно H30 1: Через опцию шины 2: Согласно H30 3: Через опцию шины	○	○	0	○	○	○
У99	Функция загрузчика (Выбор режима)	Задание частоты 0: Согласно H30 и у98 1: Через RS-485 (FRENIC Loader) 2: Согласно H30 и у98 3: Через RS-485 (FRENIC Loader)	○	Нет	0	○	○	○

*9 Эти функциональные коды зарезервированы за определенными производителями. Если не указано иное, нельзя изменять эти значения.
*12 Заводские настройки различаются в зависимости от мощности преобразователя.
5 для ПЧ мощностью 3,7 кВт (4,0 кВт для Европы) и ниже; 10 для ПЧ мощностью от 5,5 до 22 кВт; 20 для ПЧ мощностью 30 кВт и выше.
<Изменение, отображение и сохранение данных>
☐ Нет : Отсутствует ☐ : После изменения данных с помощью клавиш выполнить и сохранить данные, нажав клавишу .
☐ : После изменения и выполнения данных с помощью клавиш сохранить данные, нажав клавишу .

Копирование данных	
0	Копирование данных разрешено.
△ 1	Запрет копирования данных, если значения мощности ПЧ различаются.
△ 2	Запрет копирования данных, если класс напряжения ПЧ различается.
Нет	Запрет копирования данных.