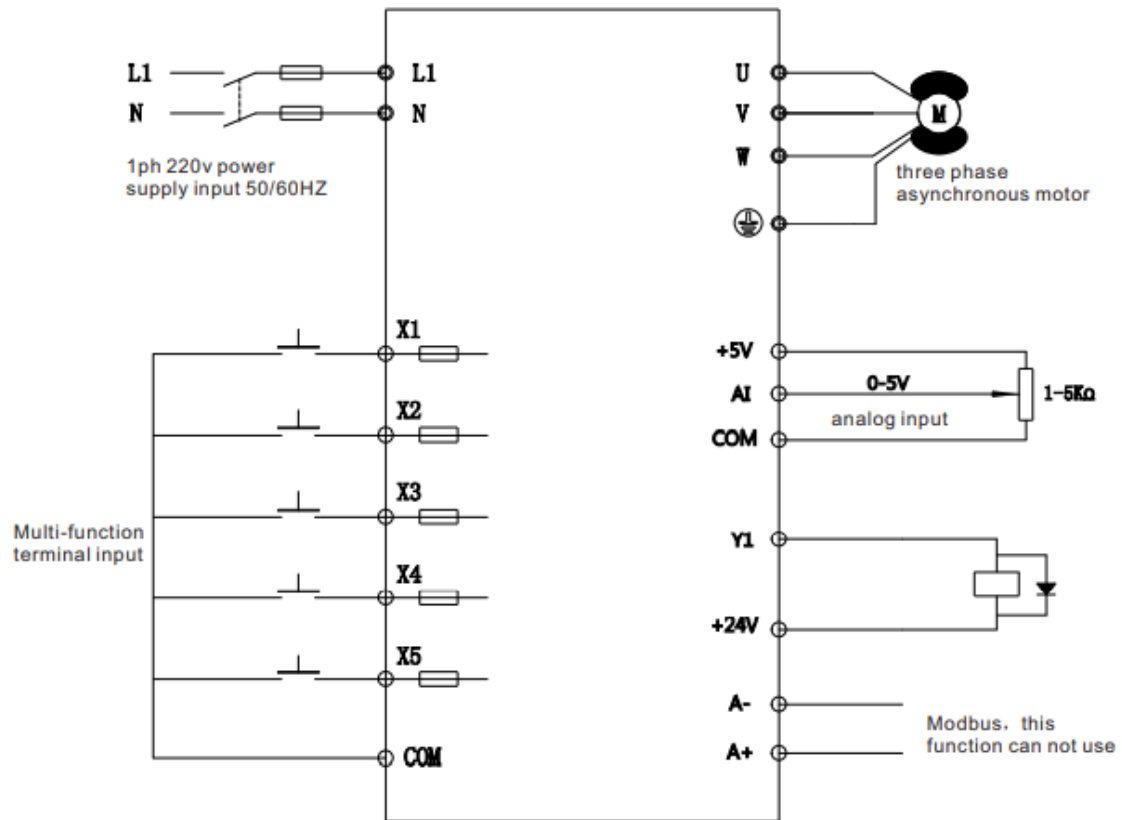


AU2 Manual
Sơ đồ đấu dây:



Nhóm F0: Thông số cơ bản

F0-00	Chế độ điều khiển cho motor	0: Điều khiển Vector (SVC) 2: Điều khiển Voltage/Frequency (V/F)	
F0-01	Lựa chọn nguồn điều khiển để Tắt/mở biến tần	0: Tắt/Mở trên bàn phím 1: Tắt/mở thông qua tiếp điểm ngoài (công tắc, role...) 2: Tắt/Mở bằng truyền thông	
F0-02	Lựa chọn nguồn thay đổi tần số chính X	0: Dừng bàn phím (▲, ▼ không nhớ tần số khi tắt điện) 1: Dừng bàn phím (▲, ▼ nhớ tần số khi tắt điện) 2: Ngõ vào AI(0~20mA/0~5V) 3: Nút xoay trên màn hình trong 6: Đa cấp tốc độ 8: PID 9: Truyền thông	
F0-03	Cài đặt tần số hoạt động	0.00Hz~ tần số lớn nhất	50.00Hz
F0-04	Thay đổi chiều quay motor	0: Chiều thuận 1: Chiều ngược lại	0
F0-05	Tần số lớn nhất	MAX(50, F0-06)~300	
F0-06	Tần số giới hạn trên	F0.07~F0.05	
F0-07	Tần số giới hạn dưới	0.00~F0.06	
F0-08	Tần số sóng mang	2.0~16.0KHz 0.05~4.0KW 6.0KHz 5.5~11.0KW 4.5KHz 15.0~30.0KW 3.0KHz	
F0-09	Thời gian tăng tốc	0.1~6000.0S	
F0-10	Thời gian giảm tốc	0.05~4.0KW 7.5S 5.5~11.0KW 15.0S	

		15.0~30.0KW 30.0S	
F0-11	Tần suất thời gian chạy chỉ dẫn LÊN / XUỐNG	0: Tần số hoạt động 1: Đặt tần số	
Nhóm F1: Thông số motor 1			
F1-00	Công suất motor	0.1Kw - 1000.0Kw	
F1-01	Điện áp motor	0V - 999V	
F1-02	Dòng điện motor	0.1A ~ 600A	
F1-03	Tần số motor	0.01Hz - Tần số lớn nhất	
F1-04	Số vòng quay của motor	0RPM ~ 60000RFM	
F1-05	Điện trở Stator (Motor không đồng bộ)	0.001Ω~20.000Ω (	
F1-06	Dòng điện không tải của motor (Motor không đồng bộ)	0.1Ω~F1.02	
Nhóm F2: Nhóm phụ trợ			
F2-00	Tần số Jog	0 ~ tần số giới hạn trên	
F2-01	Thời gian tăng tốc khi Jog		
F2-02	Thời gian giảm tốc khi Jog		
F2-03	Chế độ dừng	0: Dừng giảm tốc 1: Dừng thả trôi	
F2-04	Tần số khi thắng DC		
F2-05	Thời gian delay khi thắng DC		
F2-06	Điện áp thắng DC		
F2-07	Thời gian thắng DC		
F2-10	Boots Torque	0~30%	
F2-16	Tần số cấp 0	-50 ~ 50	
F2-17	Tần số cấp 1	-50 ~ 50	
F2-18	Tần số cấp 2	-50 ~ 50	
F2-19	Tần số cấp 3	-50 ~ 50	
F2-20	Tần số cấp 4	-50 ~ 50	
F2-21	Tần số cấp 5	-50 ~ 50	
F2-22	Tần số cấp 6	-50 ~ 50	
F2-23	Tần số cấp 7	-50 ~ 50	
F2-32	Reset thông số về mặc định	1: Reset thông số về mặc định nhà máy 2: Xóa lỗi	
Nhóm F3 : Chức năng Ngõ Vào Ngõ Ra			
F3-00	Chức năng ngõ vào X1	0: không dùng 1: Chạy thuận (FWD) 2: Chạy ngược (REV)	
F3-01	Chức năng ngõ vào X2		
F3-02	Chức năng ngõ vào X3		

F3-03	Chức năng ngõ vào X4	3: Điều khiển 3 dây 4: Jog thuận (F JOG) 5: Jog ngược (RJOG) 6: Tăng tần số chính (Terminal Up) 7: Giảm tần số chính (Terminal Down) 8: Dừng thả trôi 9: Reset lỗi 11: Ngõ vào báo lỗi ở ngoài (thường mở) 12: Ngõ vào chọn lựa đa cấp tốc độ 1 13: Ngõ vào chọn lựa đa cấp tốc độ 2 14: Ngõ vào chọn lựa đa cấp tốc độ 3 18: Chuyển đổi nguồn tần số khác 19: Lệnh quay về sử dụng tần số cài đặt trong F0-08 20: Lệnh 1 chuyển đổi nguồn điều khiển tắt/mở biến tần 21: Ngăn cản cảm tăng/giảm tốc (Duy trì tần số ngõ ra như hiện tại) 48: Tín hiệu ngoại vi thứ 2 dừng biến tần 49: Lệnh giảm tốc đến điểm cài đặt và thắng DC	
F3-06	Chọn Chế độ điều khiển tắt/mở biến tần trên các ngõ vào (Terminal control mode)	0: Điều khiển 2 dây chế độ 1 1: Điều khiển 2 dây chế độ 2 2: Điều khiển 3 dây chế độ 1 3: Điều khiển 3 dây chế độ 2	
F3-07	Chức năng chân chạy khi mở nguồn	0: Không chạy khi mở nguồn 1: Chạy khi mở nguồn	
F3-11	Mức tín hiệu điện áp tối thiểu trên ngõ vào AI1		
F3-12	Khoảng cài đặt tương ứng tối thiểu trên ngõ vào AI1	-100% ~100%	
F3-13	Mức tín hiệu điện áp lớn nhất trên ngõ vào AI1		
F3-14	Khoảng cài đặt tương ứng tối đa trên ngõ vào AI1	-100% ~100%	
F3-21	Chức năng ngõ ra	0: Không dừng 1: biến tần đang có lệnh chạy (kể cả lúc tần số = 0) 2: Lỗi (dừng biến tần) 5: Biến tần đang ON và tần số ngõ ra vẫn bằng 0 (Zero speed running) 6: Cảnh báo trước motor quá tải 7: Biến tần sẵn sàng chạy 8: Tần số ngõ ra đạt giới hạn trên	

		9: Tần số ngõ ra đạt giới hạn dưới 10: Cài đặt truyền thông 11: Cảnh báo 12: Lệnh dừng bên ngoài	
Nhóm F6: Thông số truyền thông			
F6-01	Baudrate	5: 9600	
F6-02	Data Format	0: 8, N, 2 1: 8, E, 1 2: 8, O, 1	
F6-03	Địa chỉ truyền thông	0~247	
F6-04	Time out		