

前言

首先感谢您选用本系列变频器。

本系列变频器采用了国际最先进的电流矢量控制技术，低速额定转矩输出，超静音稳定运行，控制方式多样，多达36种的完善保护及报警功能，多种参数在线监视及在线调整，内置RS-485通讯接口，操作灵活，能最大限度地满足用户的多种需求。

本系列变频器适用于异步电机驱动领域，包括空压机、塑胶机械等行业；作为调速装置负载适应性强，运行稳定、精度高，可靠性好。可最大限度提高功率因数及效率，作为电气节能应用。

如在使用过程中还存在解决不了的困难，请联络本公司的各地经销商，或直接与本公司联系。

为用好本产品及确保使用者安全，在您使用之前，请仔细阅读本用户手册，阅读完后请妥善保管，以备后用。

资料如有变动，恕不另行通知。

在安装、调试、使用变频器之前，为了您的人身安全，并有助于延长设备使用寿命，请您务必阅读本书安全规则及警告，以及贴于设备上的警示标志。在使用时，也请您务必注意驱动机械的情况或一切有关安全的注意事项。

	危险！
	◆ 本设备带有危险电压，与警告不符的或违反本手册的操作可能带来生命危险和人身伤害。只有相关专业人员，在熟悉了本手册的安全事项和安装操作之后，才能实际运行本设备。
	◆ 实施配线、检查等作业，必须关闭电源。在本机印刷电路板上的充电指示灯熄灭前或在键盘显示熄灭后5分钟之内，请勿触摸机内电路板及任何零部件。必须用仪表确认机内电容已放电完毕，方可实施机内作业，否则有触电的危险。
	◆ 绝不可将交流电源接至变频器输出端子U、V、W。使用时，变频器的接地端子请依照IEC电气安全规程或其它类似标准，正确可靠接地。
	警告！
	◆ 未经授权的更改机内连线和使用非法厂商销售或推荐的附件，可能引起火灾、电击和人身伤害。

	◆ 因人体静电会严重损坏内部 MOSFET 等静电敏感器件，所以未采取防静电措施时，请勿用手触摸印刷电路板及 IGBT 模块等内部器件，否则可能引起故障。
	注意！
	◆ 请确保所有标识或标签的清晰可读，并随时替换已丢失的或磨损的标签。
	◆ 请将此用户手册放在变频器附近容易接触的地方，并将它们交给所有的用户阅读。

本公司保留不预先通知而修改本手册的权利；如果你有任何疑问或问题，请及时与我们或代理商保持联系，欢迎提出改进的建议。

目 录

前 言.....	1
第一章 购入检查.....	6
1.1 开箱检查.....	6
1.2 命名规则.....	6
第二章 安装配线.....	7
2.1 安装场所要求和管理.....	7
2.1.1 安装现场.....	7
2.1.2 环境温度.....	7
2.1.3 防范措施.....	8
2.2 安装方向和空间.....	8
2.3 主回路端子的连接.....	9
2.3.1 主回路端子排布及配线.....	9
2.3.2 主回路端子配线指导.....	9
2.4 控制回路端子的连接.....	10
2.4.1 控制回路端子功能.....	10
2.4.2 控制回路端子配线.....	11
2.5 基本运行配线连接.....	13
2.6 配线注意事项.....	14
第三章 操作运行.....	15
3.1 键盘的功能与操作.....	15
3.1.1 键盘的布局.....	15
3.1.2 按键功能说明.....	16
3.1.3 LED 数码管及指示灯说明.....	16
3.1.4 键盘的操作方法.....	17
3.2 运行模式的选择.....	17
第四章 功能参数简表.....	19
第五章 详细功能介绍.....	43
5.1 基本功能说明（P0 组）.....	43
5.2 第一电机参数组（P1 组）.....	49
5.3 输入端子功能参数（P2 组）.....	50

5.4	输出端子功能参数 (P3 组)	59
5.5	启停控制 (P4 组)	63
5.6	辅助功能 (P5 组)	66
5.7	过程控制 PID 功能 (P6 组)	74
5.8	摆频、定长和计数 (P7 组)	78
5.9	多段指令及简易 PLC 功能 (P8 组)	80
5.10	V/F 控制参数 (P9 组)	82
5.11	通讯参数 (PA 组)	89
5.12	故障与保护参数 (PB 组)	89
5.14	转矩控制参数 (PD 组)	95
5.13	第二电机控制参数 (PC 组)	97
5.15	第一电机矢量控制参数 (PE 组)	97
5.16	人机界面参数 (PH 组)	99
5.17	用户密码与参数管理 (PP 组)	102
5.18	AIAO 校正(A0 组)	103
5.19	监视参数组 (C0 组)	104
第六章	故障检查与排除	108
6.1	故障信息及排除方法	108
第七章	外围设备	111
7.1	外围设备和任选件连接图	111
7.2	外围设备的功能说明	112
7.2.1	交流输入电抗器	112
7.2.2	制动单元及制动电阻	112
7.2.3	漏电保护器	113
第八章	保养维护	114
8.1	保养和维护	114
8.1.1	日常维护	114
8.1.2	定期维护	115
8.1.3	定期更换的器件	116
8.2	储存与保护	116
第九章	品质保证	117
附录 1	外型尺寸与安装尺寸 (单位: mm)	118
附录 2	技术规范	119

附录 3	变频器 Modbus-RTU 通讯.....	121
附录 4	键盘及托盘安装（开孔）尺寸.....	130
附录 5	变频器保修单	131

第一章 购入检查

1.1 开箱检查

变频器在出厂前均经过严格的测试，变频器购入后，开箱请检查本产品是否因运输不慎而造成损伤；产品的规格、型号是否与订购产品的机种相符；有无合格标志等。如有问题，请与供货商联系。

1.2 命名规则

本品命名规则如下：

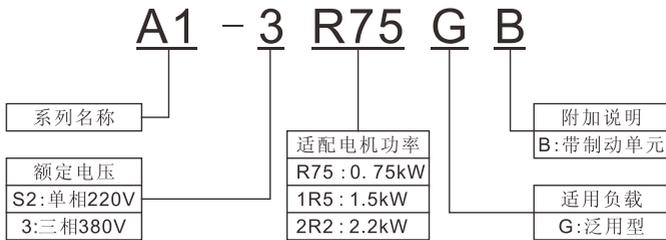


图 1-1 型号说明

第二章 安装配线

2.1 安装场所要求和管理



注意

- 搬运时，不要让操作面板和盖板受力，否则变频器掉落造成人身受伤或损坏财物。
- 安装时，应该在能够承受变频器重量的地方进行安装，否则掉落时有人身受伤或损坏财物的危险。
- 严禁安装在水管等可能产生水滴飞溅的场合，否则有损坏财物的危险。
- 不要将螺钉、垫片及金属棒之类的异物掉进变频器内部，否则有火灾及损坏财物的危险。
- 如果变频器有损伤或部件不全时，请不要安装运行，否则有火灾、受伤的危险。
- 不要安装在阳光直射的地方，否则有损坏财物的危险。
- 不要将PB、+与-短接，否则有发生火灾和损坏财物的危险。
- 主回路端子与导线端子必须牢固连接，否则有损坏财物的危险。
- 控制端子中，只有TA、TB、TC能接入交流220V信号，其他端子不允许接入交流220V信号，否则有损坏财物的危险。

请将变频器安装在如下应用场所，并维持适当的条件。

2.1.1 安装现场

安装现场应满足如下条件：

- ◆ 室内通风良好；
- ◆ 环境温度 $-10^{\circ}\text{C}\sim 40^{\circ}\text{C}$ 。如环境温度超过 40°C 时，需外部强迫散热或降额使用；
- ◆ 湿度要求小于95%，无水珠凝结及雨水滴淋；
- ◆ 切勿安装在木材等易燃物体上；
- ◆ 避免直接日晒；
- ◆ 严禁安装在有易燃、易爆、腐蚀性气体或液体的场所；
- ◆ 无灰尘、油性灰尘、飘浮性的纤维及金属微粒；
- ◆ 安装基础坚固无震动；
- ◆ 无电磁干扰，远离干扰源；
- ◆ 海拔超过1000m由于空气稀薄导致散热效果变差，请降额使用，海拔每升高1000m额定输出降低6%。

2.1.2 环境温度

为提高变频器运行的可靠性，请将其安装在通风条件良好的地方；在封闭的箱体内部使用时，请安装冷却风扇或冷却空调，保持环境温度 40°C 以下。

2.1.3 防范措施

安装作业时，请将变频器盖上防尘罩。钻孔等产生的金属碎片切勿落入变频器内部。安装结束后，请撤去防尘罩。

如果环境温度超过40℃，或其它原因导致机器内部温度过高，可去掉机器侧面的防尘盖板。此时需注意防护，避免细小物体掉入机器内。

如果需要**安装防尘盖板**，机器需要降额使用。

2.2 安装方向和空间

本系列变频器均装有冷却风扇以强迫风冷。为使冷却循环效果良好，必须将变频器安装在垂直方向，其上下左右与相邻的物品或挡板(墙)必须保持足够的空间，如图2-1、2-2：

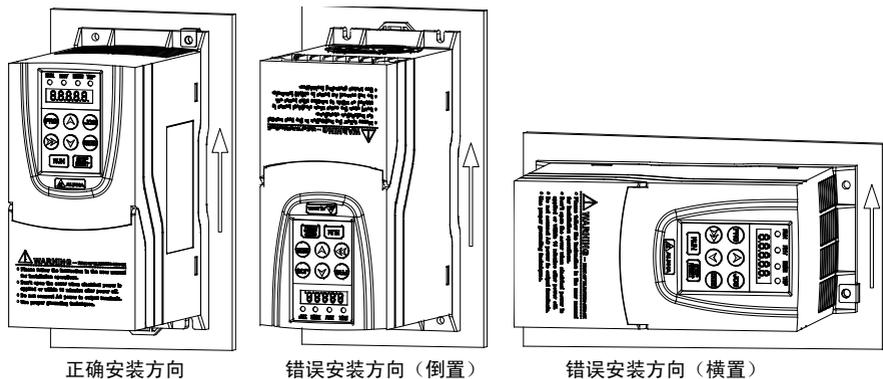


图 2-1 安装方向要求

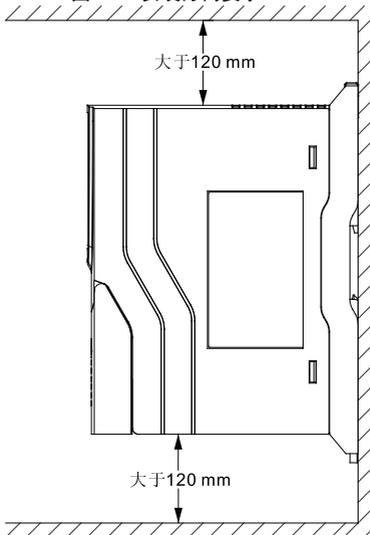


图 2-2 安装方向和空间

2.3 主回路端子的连接

2.3.1 主回路端子排布及配线

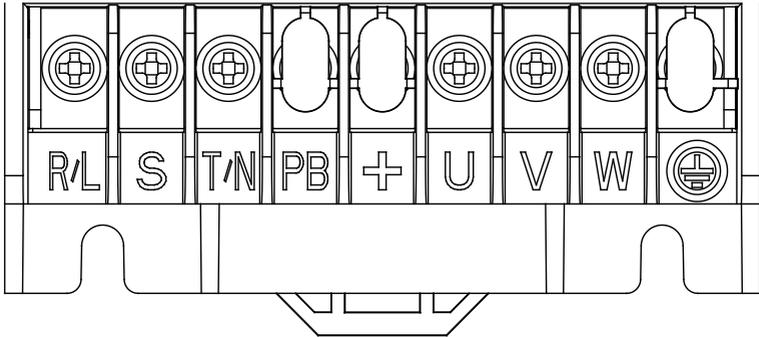


图 2-3 1/3PH 220/380V 0.75-2.2kW 主回路端子接线

表 2-1 主回路端子功能及说明

端子符号	端子名称及功能说明
L、N/R、S、T	单相交流220V输入端子或三相380V输入端子
+、PB	外接制动电阻预留端子
-	直流负母线输出端子
U、V、W	三相交流输出端子
PE	输入电源保护接地端子或电机电缆及制动电阻电缆屏蔽接地端子

2.3.2 主回路端子配线指导

切勿将输入电源线错接至输出端子，否则变频器内部的器件将会损坏。禁止将输出端子接地，切勿将输出线与机壳相碰、短接，否则将损坏变频器。

接地端子PE，请务必接地。380V级接地电阻阻值应在 10Ω 以下。接地线切勿与电焊机或动力设备共用，接地线请使用电气设备技术标准所规定的导线线径规格，并与接地点尽可能短。同时使用两台以上变频器的场合，请勿将接地线形成环路。正确接地方法与错误接地方法如图 2-14所示。

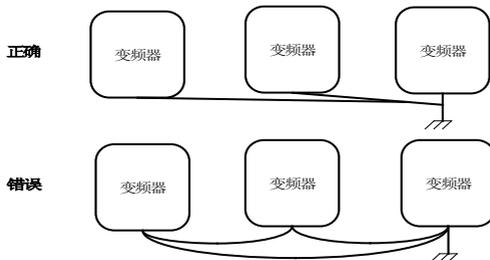


图 2-6 接地线连接方法

注意：Y 接法电机的中性点绝不可接地

由于变频器输出是PWM波，输出侧如果安装有改善功率因数的电容或防雷用压敏电阻等，都会造成变频器故障跳闸或器件的损坏，请务必拆除。

如果需要在变频器输出和电机之间安装接触器等开关器件，请确保变频器在无输出时进行通断操作，否则可能会损坏变频器。

2.4 控制回路端子的连接

2.4.1 控制回路端子功能

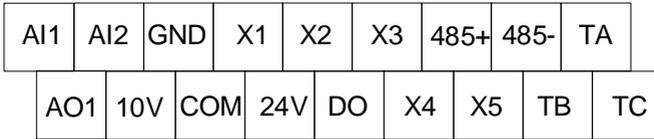


图 2-7 控制板控制回路端子排布

为了减小控制信号的干扰和衰减，控制信号连线长度应限制在 50m 以内并与动力线的间隔距离大于 30cm，尽量避免控制线与动力线平行走线。连接模拟输入、输出信号时，请使用屏蔽双绞线。

* 控制回路端子的功能

表 2-2 控制回路端子功能表

类别	端子标号	名称	端子功能说明	规格
模拟输入	AI1	模拟输入 1	接收模拟电压量输入。	AI1输入电压范围：0~10V (输入阻抗：30kΩ) 参考地：GND
	AI2	模拟输入 2	接收电压/电流量输入，电压、电流由拨码开关J2选择，出厂默认输入电压。	AI2输入电压范围：0~10V AI2输入电流范围：0~20mA (输入阻抗：30kΩ/500Ω) 参考地：GND
模拟输出	AO1	模拟输出	提供模拟电压/电流输出，电压、电流由拨码开关J3选择，出厂默认输入电压。	电流输出范围：0~20mA/4~20mA/ 电压输出范围：0~10V/2~10V 参考地：GND
通讯	485+	RS485 通讯接口	485 差分信号正端	标准 RS-485 通讯接口，与 GND 不隔离，请使用双绞线或屏蔽线
	485-		485 差分信号负端	
多功能输入端子	X1	多功能输入端子 1	可编程定义为多种功能的开关量输入端子，详见输入端子功能介绍。	光耦隔离输入，输入阻抗 R=3.9kΩ 最高输入频率：400Hz，输入电压范围：0~30V，参考地：COM
	X2	多功能输入端子 2		
	X3	多功能输入端子 3		
	X4	多功能输入端子 4		
多功能输入端子	X5	多功能输入端子 5	除可编程定义为多种功能的开关量输入端子使用外，还可编程定义为高速脉冲输入端口。	光耦隔离输入，输入阻抗 R=3.9kΩ 最高输入频率：50KHz，输入电压范围：0~30V，参考地：COM

类别	端子 标号	名称	端子功能说明	规格
	DO	开路集电极 输出端子	可编程定义为多功能的脉冲信号输出端子，也可以作为开关量输出端子。	光耦隔离集电极开路输出。工作电压范围： 0V~26V，最大输出电流：50mA，输出频率 范围：0~50KHz 参考地：COM
继电器输出	TA	继电器输出	可编程定义为多种功能的继电器输出端子	TA-TB：常闭；TA-TC：常开。 触点容量：，250VAC/2A（ $\text{COS}\Phi=1$ ）， 250VAC/1A（ $\text{COS}\Phi=0.4$ ） 30VDC/1A
	TB			
	TC			
电源	10V	+10V 电源	对外提供+10V 电源 （参考地：GND）	最大输出电流 20 mA 开路电压最大可达 12V
	24V	+24V 电源	对外提供+24V 电源 （参考地：COM）	最大输出电流 100mA
	GND	+10V 电源参考地	模拟信号和+10V 电源的参考地	内部与 COM 隔离
	COM	+24V 电源公共端	与其它端子配合使用	与 GND 隔离
跳线	J2	AI2 电压电 流切换	AI2 电压、电流由拨码开关 J2 选择，出厂默认输入电压。	
	J3	AO1 电压电 流切换	AO1 电压、电流由拨码开关 J3 选择，出厂默认输入电压。	

2.4.2 控制回路端子配线

*模拟输入端子配线

AI2端子接受模拟信号输入，AI2由拨码开关 J2选择输入电压（0~10V）或输入电流（0~20mA）。端子配线方式如右图：

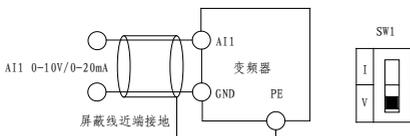


图 2-8 模拟输入端子配线图

*模拟输出端子配线

模拟输出端子 AO：端子配线方式如右图：

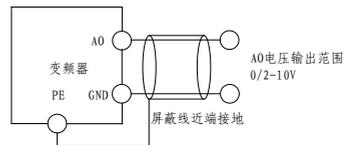


图 2-9 模拟输出端子配线图

提示：

- 1) 拨到“ I ”位置代表电流量，拨到“ V ”位置代表电压量。
- 2) 模拟输入、输出信号容易受到外部干扰，配线时必须使用屏蔽电缆，并良好接地，配线长度应尽可能短。

*串行通讯接口配线

第二章 安装配线

本系列变频器提供给用户标准RS485串行通讯接口，可组成主从控制系统。利用上位机（PC机或PLC控制器）可实现对网络中变频器的实时监控，完成远程控制、自动控制，以及实现更复杂的运行控制。

上位机与变频器接口接线图：

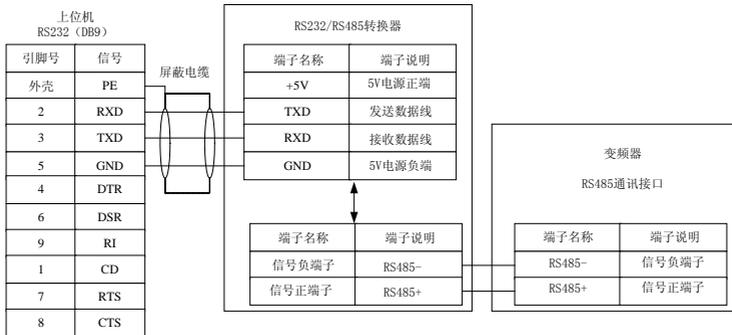


图 2-10 上位机与变频器接口接线图

多台变频器挂接在同一RS485系统中时，通讯所受干扰增加，通过RS485串行总线连接最多可连接31台。配线显得非常重要，通讯总线必须采用屏蔽双绞线，推荐用户按照以下方式接线：

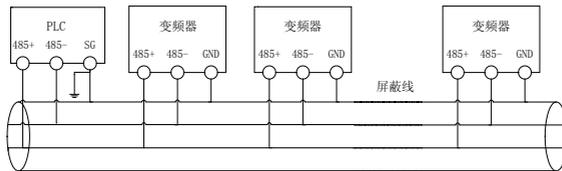
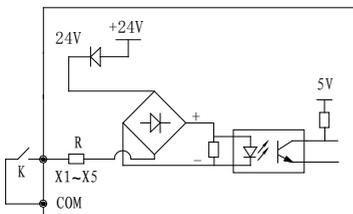


图 2-11 PLC与变频器多机通讯时推荐的接线图（变频器、电机全部良好接地）

主机可以是个人计算机PC，也可以是PLC，从机为本系列变频器。用PC机做主机时，应在主机和总线之间增加一个RS232/RS485转接器；用PLC做主机时，将从机的RS485端子和主机的RS485端子同名端相接即可。

*输入多功能端子配线

干接点方式



晶体管方式

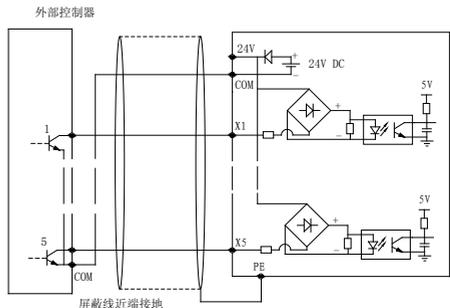


图2-12 输入多功能端子配线连接图

***多功能输出端子配线**

1) 多功能输出端子DO作为开关量输出时可使用变频器内部的24V电源, 接线方式请参见下图。

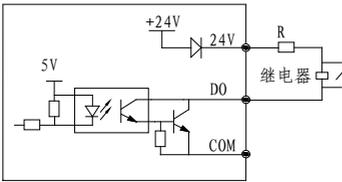


图 2-13 多功能输出端子开关量输出接线方式1

2) 多功能输出端子DO作为开关量输出时也可使用外部电源, 9~30V, 接线方式请参见下图。

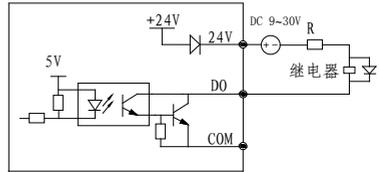


图 2-14 多功能输出端子开关量输出接线方式2

***继电器输出端子TA, TB, TC配线**

如果驱动感性负载（例如电磁继电器、接触器），则应加装浪涌电压吸收电路，如RC吸收电路，压敏电阻或续流二极管（用于直流电磁回路，注意二极管极性）等。吸收电路的元件要就近安装在继电器或接触器的线圈两端。

 提示:

1. 不要将24V端子和COM端子短接，否则可能会造成控制板的损坏。
2. 请使用多芯屏蔽电缆或绞合线（1mm以上）连接控制端子。
3. 使用屏蔽电缆时，电缆屏蔽层的近端（靠变频器的一端）应通过变频器所配的接地卡箍连接到变频器的接地板PE。
4. 布线时控制电缆应充分远离主电路和强电线路（包括电源线、电机线、继电器线、接触器连接线等）30cm以上，避免并行放置，建议控制电缆和强电电缆垂直交叉，以防止由于干扰造成变频器误动作。

控制板上的键盘连接接口CN2 采用带防呆的RJ-45网口。默认条件下采用板对板水晶头来连接控制板和键盘板，用户也可以根据实际需要定制加长的键盘线。**但是键盘延长线不超过5米，超过5米时不能保证正常工作。**

键盘和控制板的连接线采用标准超五类网线，RJ-45接口连接采用直通线方式，即两端都按EIA/TIA568B线序标准连接。用户可以根据实际需要自行制作键盘连接线。

2.5 基本运行配线连接

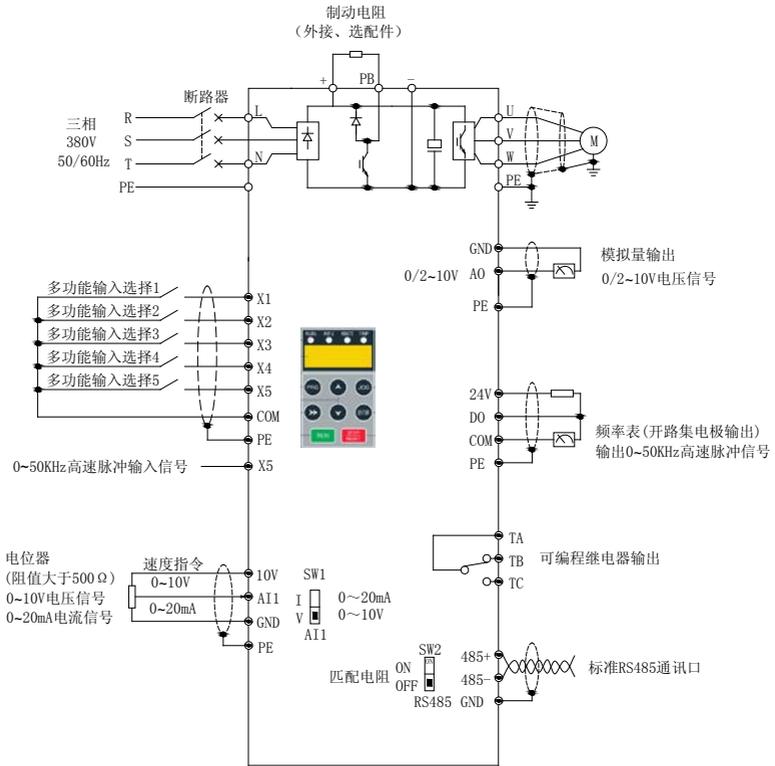


图 2-15 接线图

2.6 配线注意事项

- 拆换电机时，应先切断变频器的输入电源。
- 在变频器停止输出时方可切换电机或进行工频电源的切换等事项。
- 变频器加装外围设备（制动单元、电抗器、滤波器）时，应首先用 1000V 级兆欧表测量外围设备对地的绝缘电阻，保证其阻值不低于 4MΩ。
- 输入指令信号线及频率表等连线除屏蔽外，还应单独走线，不要与主回路平行走线，最好远离主回路接线。
- 为避免干扰引起的误动作，控制回路连接线应采用绞合的屏蔽线，接线距离应小于 50 米。
- 切勿将屏蔽线的屏蔽层接触到其它信号线及设备外壳，可用绝缘胶带将裸露的屏蔽层封扎。
- 所有连接线的耐压必须与变频器的电压等级相符合。
- 为防止意外事故的发生，控制接地端子“PE”与主回路接地端子“PE”必须接地，接地不可与其它设备的接地线共用，主回路接地线缆规格应大于主回路线缆规格一半。接线完成后，请务必检查接线、螺钉、接线头等是否残留在设备内，螺钉是否有松动，端子部分的裸导线是否与其它端子短接。

第三章 操作运行

 危险	<ol style="list-style-type: none"> 1、确认端子外罩安装好了之后，方可闭合输入电源，通电中，请勿拆卸外罩。有触电的危险。 2、请勿靠近机械设备，因来电时变频器可能会突然启动。有受伤的危险。
 注意	<ol style="list-style-type: none"> 1、在装有制动装置时，制动电阻两端的高压放电会使温度升高，请勿触摸制动电阻。有触电和烧伤的危险。 2、运行前，请再一次确认电机及机械的使用允许范围等事项。有受伤的危险。 3、运行中，请勿检查信号。会损坏设备。 4、请勿随意改变变频器的设定，该系列变频器在出厂时已进行了适当的设定。

3.1 键盘的功能与操作

本系列变频器各规格机型可能使用不同外型尺寸的键盘，但所有键盘的操作按键和显示的排列都一样；操作方法和相关功能也都一样。键盘由五位七段 LED 数码管监视器、操作按键、数字编码器、运行状态指示灯、单位指示灯等组成。用户可以通过键盘对本机进行功能设定、运行、停车、状态监视等全部操作。

3.1.1 键盘的布局

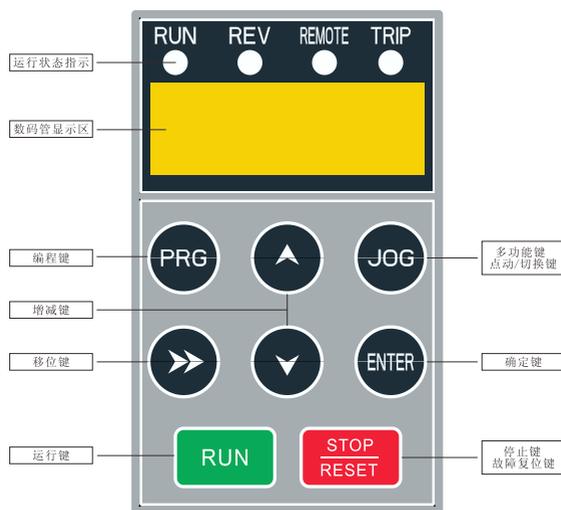


图 3-1 键盘布局与各部分名称

键盘最上方为状态指示灯，RUN 灯为运行时点亮，FWD 为正转时点亮，REV 是反转时点亮，REMOTE 灯是运行命令非键盘控制时点亮，TRIP 灯是故障时点亮（详见表 3-2 之说明）。

在监视状态下，数码管显示目前监视的内容：故障时显示故障代码；告警时显示告警代码；正常时显示

PH 组显示控制选定的监视对象，具体对应关系参见 PH 组详细描述章节。

在编程状态下，数码管显示有三级菜单：功能组，功能号和功能参数值。在功能组显示菜单下，显示功能组“P0”～“PP”、“A0”～“AF”及 C 组，在功能号显示菜单下，显示组内相应功能号码。在功能参数显示菜单下，将显示参数值。

3.1.2 按键功能说明

变频器键盘上设有 8 个按键，每个按键的功能定义如表 3-1 所示。

表 3-1 键盘按键功能表

按键	按键名称	按键功能
	编程/退出键	进入或退出编程状态。在监视状态时，按 PRG 键切换到编程状态，首先进入功能组，再按 ENTER 键可逐级进入功能号，功能参数；按 PRG 可从功能参数到功能号，再到功能组，再到监视状态，逐级退出；变频器故障时，切换故障显示与功能组。告警时，切换告警状态和功能组。
	确定键	进入下级菜单，或参数设定时存储参数内容值。
	增加键	可增加功能码组号，功能码号或功能码值。参数设定状态，LED 数码管闪烁显示修改位，若按此键，则增加功能代码值；在显示状态，若设定为键盘有效，可通过旋钮增加数字频率设定，速度 PID 给定或模拟 PID 数字给定。
	减小键	可减少功能码组号，功能码号或功能码值。参数设定状态，LED 数码管闪烁显示修改位，若按此键，则减少功能代码值；在显示状态，若设定为键盘有效，可减少数字频率设定，速度 PID 给定或模拟 PID 数字给定。
	移位键 显示切换键	在编辑状态时，可以选择设定数据的修改位； 在监视状态下，可切换显示状态参数。
	多功能键	多功能键：在键盘方式下，按该键点动运行、切换运行方向、或切换命令源（与 PH.01 定义有关）。
	运行键	键盘控制方式时，启动变频器运行，发出运行指令。
	停止/复位键	键盘控制方式时，停止变频器运行。有故障时清除故障并返回正常状态。

3.1.3 LED数码管及指示灯说明

变频器键盘上设有 5 位七段 LED 数码管、4 个状态指示灯。数码管可显示变频器的状态参数、功能码参数、故障告警码等。

4 个状态指示灯：运行状态指示灯位于 LED 数码管的上方，分别指示的意义说明见表 3-2。

表 3-2 状态指示灯说明

指示灯	显示状态	指示变频器的当前状态
RUN 运行状态	灭	停机状态
	亮	运行状态
REV 反转运行	灭	RUN 灯亮时：正转运行中 RUN 灯灭时：当前频率指令为反转
	亮	RUN 灯亮时：反转运行中 RUN 灯灭时：正转运行中
TRIP 故障指示	灭	正常模式
	闪烁	电机调谐中（慢闪）、故障状态（快闪）
	亮	转矩控制模式（PD.00=1）

指示灯	显示状态	指示变频器的当前状态
REMOTE 命令源	灭	键盘控制状态
	亮	端子控制状态
	闪烁	串行通讯状态

注：1.正反转是指变频器内部三相发波顺序，不表示电机的实际转向；

2.当前频率指令方向与频率设定值（带符号）及 P0.09 相关，反映变频器三相发波顺序。

3.1.4 键盘的操作方法

通过键盘可对变频器进行各种操作，举例如下：

状态参数的显示切换：（具体显示哪些内容，取决于 PH03/04/05 的设置）



图 3-3 运行状态参数显示操作示例（停机状态切换方法同上）

普通运行的给定频率调节：（将给定频率从 50.00Hz 更改为 40.00Hz）。



图 3-4 设定频率调整操作

该方法适用于初始显示状态为任意状态的给定频率参数调节。

当监控显示为设定转速、模拟 PID 数字设定时，通过按数字编码器，可直接修改且实时显示设定转速或模拟 PID 数字设定。

在三级菜单状态下，若参数没有闪烁位，表示该功能码不能修改，可能原因有：

- 该功能码为不可修改参数。如实际检测参数、运行记录参数、固定参数等；
- 该功能码在运行状态下不可修改，需停机后才能进行修改；
- 参数被保护。参数禁止修改，这是为避免误操作进行的参数保护。

3.2 运行模式的选择

变频器运行命令通道指定了变频器接受启动、停止等操作的途径。运行命令通道分三种：

- 键盘控制：用键盘上的运行、停止/复位键、点动键进行控制。
- 端子控制：用控制端子 FWD、REV、COM（两线式）；FWD、REV、HLD（三线式）控制。

- 串行通讯：通过上位机进行启动、停止控制。

当变频器处于停止状态时，修改 P0.02 代码内容实现控制方式转换。出厂设定为键盘控制（控制参数 P0.02 设定为 0），若由端子控制运行和停止，则需改为端子控制，若需在端子控制时停止/复位键有效，则需选择端子控制（STOP 键有效）。

若由串行通讯控制，则需设定运行命令通道为串行通讯。

若键盘的 REMOTE 指示灯为熄灭状态，表明为键盘控制状态；若为点亮状态，表明为端子控制状态；若为闪烁，表明为串行通讯状态。

第四章 功能参数简表

注意：“○”运行中参数可更改；“×”运行中参数不可更改。
 “*”实际检测值或固定参数，不可更改；“-”厂家设定，用户不可更改。

P0: 基本参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
P0.00	变频器负载类型设置	1: G 型 2: 保留	机型确定	×	0x5000
P0.01	第 1 电机控制方式	0: 无速度传感器矢量控制 (SVC) 2: V/F 控制	0	×	0x5001
P0.02	命令源选择	0: 操作键盘 1: 端子命令 2: 通讯命令	0	○	0x5002
P0.03	主频率源 X 选择	0: 数字设定 (设定频率 P0.08, UP/DOWN 可修改, 掉电不记忆) 1: 数字设定 (设定频率 P0.08, UP/DOWN 可修改, 掉电记忆) 2: AI1 3: AI2 5: X5 脉冲设定 6: 多段指令 7: PLC 8: PID 9: 通讯给定	0	×	0x5003
P0.04	辅助频率源 Y 选择	同 P0.03 (主频率源 X 选择)	0	×	0x5004
P0.05	叠加时辅助频率源 Y 范围选择	0: 相对于最大频率 1: 相对于频率源 X	0	○	0x5005
P0.06	叠加时辅助频率源 Y 范围	0% ~ 150%	100%	○	0x5006
P0.07	频率源叠加选择	个位: 频率源选择 0: 主频率源 X 1: 主辅运算结果 (运算关系由十位确定) 2: 主频率源 X 与辅助频率源 Y 切换 3: 主频率源 X 与主辅运算结果切换 4: 辅助频率源 Y 与主辅运算结果切换 十位: 频率源主辅运算关系 0: 主 + 辅 1: 主 - 辅 2: 二者最大值 3: 二者最小值	00	○	0x5007
P0.08	设定频率	0.00Hz ~ 最大频率 (P0.10)	50.00Hz	○	0x5008
P0.09	运行方向	0: 方向一致 1: 方向相反	0	○	0x5009
P0.10	最大频率	50.00Hz ~ 500.00Hz	50.00Hz	×	0x500A

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P0.11	上限频率源	0: P0.12 设定 1: AI1 2: AI2 4: X5 脉冲设定 5: 通讯给定	0	×	0x500B
P0.12	上限频率	下限频率 P0.14 ~最大频率 P0.10	50.00Hz	○	0x500C
P0.13	上限频率偏置	0.00Hz ~最大频率 P0.10	0.00Hz	○	0x500D
P0.14	下限频率	0.00Hz ~上限频率 P0.12	0.00Hz	○	0x500E
P0.15	载波频率	0.5kHz ~ 16.0kHz	机型确定	○	0x500F
P0.16	载波频率随温度调整	0: 否 1: 是	1	○	0x5010
P0.17	加速时间 1	0.00s ~ 650.00s 0.0s ~ 6500.0s(0s ~ 65000s(机型确定	○	0x5011
P0.18	减速时间 1	0.00s ~ 650.00s 0.0s ~ 6500.0s 0s ~ 65000s	机型确定	○	0x5012
P0.19	加减速时间单位	0: 1 秒 1: 0.1 秒 2: 0.01 秒	1	×	0x5013
P0.21	叠加时辅助频率源偏置频率	0.00Hz ~最大频率 P0.10	0.00Hz	○	0x5015
P0.22	频率指令分辨率	2: 0.01Hz	2	×	0x5016
P0.23	数字设定频率停机记忆选择	0: 不记忆 1: 记忆	0	○	0x5017
P0.24	电机参数组选择	0: 电机参数组 1 1: 电机参数组 2	0	×	0x5018
P0.25	加减速时间基准频率	0: 最大频率 (P0.10) 1: 设定频率 2: 100Hz	0	×	0x5019
P0.26	运行时频率指令 UP/DOWN 基准	0: 运行频率 1: 设定频率	0	×	0x501A
P0.27	命令源捆绑频率源	个位: 操作面板命令绑定频率源选择 0: 无绑定 1: 数字设定频率 2: AI1 3: AI2 5: X5 脉冲设定 6: 多段速 7: PLC 8: PID 9: 通讯给定 十位: 端子命令绑定频率源选择 百位: 通讯命令绑定频率源选择	0000	○	0x501B
P0.28	通讯协议选择	0: MODBUS-RTU 协议 1: 保留	0	×	0x501C

P1: 第一电机参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
P1.00	电机类型选择	0: 普通异步电机 1: 变频异步电机	机型确定	*	0x5100
P1.01	电机额定功率	0.1kW ~ 1000.0kW	机型确定	×	0x5101
P1.02	电机额定电压	1V ~ 2000V	机型确定	×	0x5102
P1.03	电机额定电流	0.01A ~ 655.35A (变频器功率≤ 55kW) 0.1A ~ 6553.5A (变频器功率 >55kW)	机型确定	×	0x5103
P1.04	电机额定频率	0.01Hz ~ 最大频率	机型确定	×	0x5104
P1.05	电机额定转速	1rpm ~ 65535rpm	机型确定	×	0x5105
P1.06	异步电机定子电阻	0.001Ω ~ 65.535Ω (变频器功率≤ 55kW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x5106
P1.07	异步电机转子电阻	0.001Ω ~ 65.535Ω (变频器功率≤ 55kW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x5107
P1.08	异步电机漏感抗	0.01mH ~ 655.35mH (变频器功率≤ 55kW) 0.001mH ~ 65.535mH (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x5108
P1.09	异步电机互感抗	0.1mH ~ 6553.5mH (变频器功率≤ 55kW) 0.01mH ~ 655.35mH (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x5109
P1.10	异步电机空载电流	0.01A ~ P1.03 (变频器功率≤ 55kW) 0.1A ~ P1.03 (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x510A
P1.11~36	保留				
P1.37	调谐选择	00: 无操作 1: 异步机静止调谐1 2: 异步机动态调谐 3: 异步机静止调谐2	00	×	0x5125

P2: 输入端子功能参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
P2.00	X1 端子功能选择	0: 无功能 1: 正转运行 FWD 或运行命令 2: 反转运行 REV 或正反运行方向 (注: 设定为 1、2 时, 见 P2.11 说明) 3: 三线式运行控制	1	×	0x5200
P2.01	X2 端子功能选择	4: 正转点动 5: 反转点动 6: 端子 UP	4	×	0x5201
P2.02	X3 端子功能选择	7: 端子 DOWN 8: 自由停车 9: 故障复位 10: 运行暂停	9	×	0x5202
P2.03	X4 端子功能选择	11: 外部故障常开输入 12: 多段指令端子 1 13: 多段指令端子 2 14: 多段指令端子 3 15: 多段指令端子 4	12	×	0x5203
P2.04	X5 端子功能选择	16: 加减速时间选择端子 1 17: 加减速时间选择端子 2 18: 频率源切换 19: UP/DOWN 设定清零 (端子、键盘) 20: 控制命令切换端子 1	13	×	0x5204
P2.05	保留	21: 加减速禁止 23: PLC 状态复位 25: 计数器输入 26: 计数器复位 27: 长度计数输入	0	×	0x5205

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P2.06	保留	28: 长度复位 29: 转矩控制禁止 30: PULSE (脉冲) 频率输入 (仅对 X5 有效) 32: 立即直流制动 33: 外部故障常闭输入	0	×	0x5206
P2.07	保留	34: 频率修改使能 35: PID 作用方向取反 36: 外部停车端子 1 37: 控制命令切换端子 2 39: 频率源 X 与设定频率切换 40: 频率源 Y 与设定频率切换	0	×	0x5207
P2.08	保留	41: 电机端子选择功能 43: PID 参数切换 44: 用户自定义故障 1 45: 用户自定义故障 2 46: 速度控制 / 转矩控制切换	0	×	0x5208
P2.09	保留	47: 紧急停车 48: 外部停车端子 2 49: 减速直流制动 51: 两线式 / 三线式切换 52-59: 保留	0	×	0x5209
P2.10	X 滤波时间	0.000s ~ 1.000s	0.010s	○	0x520A
P2.11	端子命令方式	0: 两线式 1 1: 两线式 2 2: 三线式 1 3: 三线式 2	0	×	0x520B
P2.12	端子 UP/DOWN 变化率	0.001Hz/s ~ 65.535Hz/s	1.00Hz/s	○	0x520C
P2.13	AI 曲线 1 最小输入	0.00V ~ P2.15	0.00V	○	0x520D
P2.14	AI 曲线 1 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	○	0x520E
P2.15	AI 曲线 1 最大输入	P2.13 ~ +10.00V	10.00V	○	0x520F
P2.16	AI 曲线 1 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	○	0x5210
P2.17	AI1 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	○	0x5211
P2.18	AI 曲线 2 最小输入	0.00V ~ P2.20	0.00V	○	0x5212
P2.19	AI 曲线 2 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	○	0x5213
P2.20	AI 曲线 2 最大输入	P2.18 ~ +10.00V	10.00V	○	0x5214
P2.21	AI 曲线 2 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	○	0x5215
P2.22	AI2 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	○	0x5216
P2.23	AI 曲线 3 最小输入	-10.00V ~ P2.25	-10.00V	○	0x5217
P2.24	AI 曲线 3 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	-100.0%	○	0x5218
P2.25	AI 曲线 3 最大输入	P2.23 ~ +10.00V	10.00V	○	0x5219
P2.26	AI 曲线 3 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	○	0x521A
P2.27	保留				
P2.28	PULSE 最小输入	0.00kHz ~ P2.30	0.00kHz	○	0x521C
P2.29	PULSE 最小输入对应设定	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x521D
P2.30	PULSE 最大输入	P2.28 ~ 100.00kHz	50.00kHz	○	0x521E
P2.31	PULSE 最大输入设定	-100.0% ~ 100.0%	100.0%	○	0x521F
P2.32	PULSE 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	○	0x5220

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P2.33	AI 曲线选择	个位: AI1 曲线选择 1: 曲线 1 (2 点, 见 P2.13 ~ P2.16) 2: 曲线 2 (2 点, 见 P2.18 ~ P2.21) 3: 曲线 3 (2 点, 见 P2.23 ~ P2.26) 4: 曲线 4 (4 点, 见 A1-00 ~ A1-07) 5: 曲线 5 (4 点, 见 A1-08 ~ A1-15) 十位: AI2 曲线选择, 同上 百位: 保留	321	○	0x5221
P2.34	AI 低于最小输入设定选择	个位: AI1 低于最小输入设定选择 0: 对应最小输入设定 1: 0.0% 十位: AI2 低于最小输入设定选择, 同上 百位: 保留	000	○	0x5222
P2.35	X1 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	×	0x5223
P2.36	X2 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	×	0x5224
P2.37	X3 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	×	0x5225
P2.38	X 端子有效模式选择 1	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: X1 十位: X2 百位: X3 千位: X4 万位: X5	00000	×	0x5226
P2.39	保留				
P2.40	AI2输入信号选择	0: 电压信号 1: 电流信号	0	×	0x5228

P3: 输出端子功能参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P3.00	D0 端子输出模式选择	0: 脉冲输出 (DOP) 1: 开关量输出 (DOR)	0	○	0x5300
P3.01	DOR 输出功能选择	0: 无输出 1: 变频器运行中 2: 故障输出 (为自由停机的故障) 3: 频率水平检测 FDT1 输出 4: 频率到达 5: 零速运行中 (停机时不输出) 6: 电机过载预报警 7: 变频器过载预报警	0	○	0x5301
P3.02	控制板继电器功能选择 (TA-TB-TC)	8: 设定记数值到达 9: 指定记数值到达 10: 长度到达 11: PLC 循环完成 12: 累计运行时间到达 13: 频率限定中 14: 转矩限定中 15: 运行准备就绪 16: AI1>AI2	2	○	0x5302
P3.03	保留	17: 上限频率到达 18: 下限频率到达 (运行有关) 19: 欠压状态输出 20: 通讯设定 23: 零速运行中 2 (停机时也输出) 24: 累计上电时间到达 25: 频率水平检测 FDT2 输出	0	○	0x5303

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
P3.04	保留	26: 频率 1 到达输出 27: 频率 2 到达输出 28: 电流 1 到达输出 29: 电流 2 到达输出 30: 定时到达输出 31: AI1 输入超限 32: 掉载中 33: 反向运行中 34: 零电流状态	1	○	0x5304
P3.05	保留	35: 模块温度到达 36: 输出电流超限 37: 下限频率到达 (停机也输出) 38: 告警输出 (所有故障) 39: 电机过温预警 40: 本次运行时间到达 41: 故障输出 (为自由停机的故障且欠压不输出)	4	○	0x5305
P3.06	DOP 输出功能选择	0: 运行频率 1: 设定频率 2: 输出电流 3: 输出转矩 (转矩绝对值) 4: 输出功率 5: 输出电压 6: PULSE 输入 (100.0% 对应 100.0kHz) 7: AI1 8: AI2	0	○	0x5306
P3.07	A01 输出功能选择	10: 长度 11: 记数值 12: 通讯设定 13: 电机转速 14: 输出电流 (100.0% 对应 1000.0A) 15: 输出电压 (100.0% 对应 1000.0V) 16: 输出转矩 (转矩实际值)	0	○	0x5307
P3.08	保留				
P3.09	DOP 输出最大频率	0.01kHz ~ 100.00kHz	50.00kHz	○	0x5309
P3.10	A01 零偏系数	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	○	0x530A
P3.11	A01 增益	-10.00 ~ +10.00	1.00	○	0x530B
P3.12	保留				
P3.13	保留				
P3.17	DOR 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	○	0x5311
P3.18	继电器输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	○	0x5312
P3.19	保留				
P3.20	保留				
P3.21	保留				
P3.22	输出端子有效状态选择	0: 正逻辑 1: 反逻辑 个位: DOR 十位: 继电器 百位: 保留 千位: 保留 万位: 保留	00000	○	0x5316
P3.23	保留				

P4: 启停控制

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
------	------	------	------	----	----------

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
P4.00	启动方式	0: 直接启动 1: 速度跟踪再启动 2: 预励磁启动	0	○	0x5400
P4.01	异步机转速跟踪方式	0: 从停机频率开始 1: 从工频开始 2: 从最大频率开始	0	×	0x5401
P4.02	异步机转速跟踪快慢	1 ~ 100	20	○	0x5402
P4.03	启动频率	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	○	0x5403
P4.04	启动频率保持时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	×	0x5404
P4.05	异步机预励磁电流	0% ~ 100%	0	×	0x5405
P4.06	异步机预励磁时间	0.0s ~ 100.0s	0	×	0x5406
P4.07	加减速方式	0: 直线加减速 1: S 曲线加减速 A	0	×	0x5407
P4.08	S 曲线开始段时间比例	0.0% ~ (100.0%-P4.09)	30.0%	×	0x5408
P4.09	S 曲线结束段时间比例	0.0% ~ (100.0%-P4.08)	30.0%	×	0x5409
P4.10	停机方式	0: 减速停车 1: 自由停车	0	○	0x540A
P4.11	异步机停机直流制动起始频率	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	○	0x540B
P4.12	异步机停机直流制动等待时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	○	0x540C
P4.13	异步机停机直流制动电流	0% ~ 100%	0%	○	0x540D
P4.14	异步机停机直流制动时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	○	0x540E
P4.15	制动使用率	0% ~ 100%	100%	○	0x540F
P4.18	异步机转速跟踪电流大小	30%~200%	机型确定	×	0x5412
P4.21	异步机去磁时间	0.00~5.00s	1.00s	×	0x5415

P5: 辅助功能

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
P5.00	点动运行频率	0.00Hz ~ 最大频率	2.00Hz	○	0x5500
P5.01	点动加速时间	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	○	0x5501
P5.02	点动减速时间	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	○	0x5502
P5.03	加速时间 2	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	○	0x5503
P5.04	减速时间 2	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	○	0x5504
P5.05	加速时间 3	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	○	0x5505
P5.06	减速时间 3	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	○	0x5506
P5.07	加速时间 4	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	○	0x5507
P5.08	减速时间 4	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	○	0x5508
P5.09	跳跃频率 1	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	○	0x5509
P5.10	跳跃频率 2	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	○	0x550A
P5.11	跳跃频率幅度	0.00Hz ~ 最大频率	0.01Hz	○	0x550B
P5.12	正反转死区时间	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	○	0x550C
P5.13	反转控制禁止	0: 允许 1: 禁止	0	○	0x550D

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P5.14	设定频率低于下限频率运行模式	0: 以下限频率运行 1: 停机 2: 零速运行	0	○	0x550E
P5.15	下垂控制	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	○	0x550F
P5.16	设定累计上电到达时间	0h ~ 65000h	0h	○	0x5510
P5.17	设定累计运行到达时间	0h ~ 65000h	0h	○	0x5511
P5.18	启动保护选择	0: 不保护 1: 保护	0	○	0x5512
P5.19	频率检测值 (FDT1)	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	○	0x5513
P5.20	频率检测滞后值 (FDT1)	0.0% ~ 100.0% (FDT1 电平)	5.0%	○	0x5514
P5.21	频率到达检出宽度	0.0% ~ 100.0% (最大频率)	0.0%	○	0x5515
P5.22	加减速过程中跳跃频率是否有效	0: 无效 1: 有效	0	○	0x5516
P5.25	加速时间 1 与加速时间 2 切换频率点	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	○	0x5519
P5.26	减速时间 1 与减速时间 2 切换频率点	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	○	0x551A
P5.27	端子点动优先	0: 无效 1: 有效	0	○	0x551B
P5.28	频率检测值 (FDT2)	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	○	0x551C
P5.29	频率检测滞后值 (FDT2)	0.0% ~ 100.0% (FDT2 电平)	5.0%	○	0x551D
P5.30	任意到达频率检测值 1	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	○	0x551E
P5.31	任意到达频率检出宽度 1	0.0% ~ 100.0% (最大频率)	0.0%	○	0x551F
P5.32	任意到达频率检测值 2	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	○	0x5520
P5.33	任意到达频率检出宽度 2	0.0% ~ 100.0% (最大频率)	0.0%	○	0x5521
P5.34	零电流检测水平	0.0% ~ 300.0% 100.0% 对应电机额定电流	5.0%	○	0x5522
P5.35	零电流检测延迟时间	0.01s ~ 600.00s	0.10s	○	0x5523
P5.36	输出电流超限值	0.0% (不检测) 0.1% ~ 300.0% (电机额定电流)	200.0%	○	0x5524
P5.37	输出电流超限检测延迟时间	0.00s ~ 600.00s	0.00s	○	0x5525
P5.38	任意到达电流 1	0.0% ~ 300.0% (电机额定电流)	100.0%	○	0x5526
P5.39	任意到达电流 1 宽度	0.0% ~ 300.0% (电机额定电流)	0.0%	○	0x5527
P5.40	任意到达电流 2	0.0% ~ 300.0% (电机额定电流)	100.0%	○	0x5528
P5.41	任意到达电流 2 宽度	0.0% ~ 300.0% (电机额定电流)	0.0%	○	0x5529
P5.42	定时功能选择	0: 无效 1: 有效	0	×	0x552A
P5.43	定时运行时间选择	0: P5.44 设定 1: AI1 2: AI2 模拟输入量程对应 P5.44	0	×	0x552B
P5.44	定时运行时间	0.0min ~ 6500.0min	0.0min	×	0x552C
P5.45	AI1 输入电压保护值下限	0.00V ~ P5.46	3.10V	○	0x552D
P5.46	AI1 输入电压保护值上限	P5.45 ~ 10.00V	6.80V	○	0x552E
P5.47	模块温度到达	0°C ~ 100°C	75°C	○	0x552F
P5.48	散热风扇控制	0: 运行时风扇运转 1: 风扇一直运转	0	×	0x5530
P5.49	唤醒频率	休眠频率 (P5.51) ~ 最大频率 (P0.10)	0.00Hz	○	0x5531
P5.50	唤醒延迟时间	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	○	0x5532
P5.51	休眠频率	0.00Hz ~ 唤醒频率 (P5.49)	0.00Hz	○	0x5533
P5.52	休眠延迟时间	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	○	0x5534
P5.53	本次运行到达时间设定	0.0 ~ 6500.0 分钟	0.0min	○	0x5535
P5.54	输出功率校正系数	0.00% ~ 200.0%	100.0%	○	0x5536

P6: 过程控制 PID 功能

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
------	------	------	------	----	-----------

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
P6.00	PID 给定源	0: P6.01 设定 1: AI1 2: AI2 4: X5 脉冲设定 5: 通讯给定 6: 多段指令给定	0	○	0x5600
P6.01	PID 数值给定	0.0% ~ 100.0%	50.0%	○	0x5601
P6.02	PID 反馈源	0: AI1 1: AI2 3: AI1-AI2 4: X5 脉冲设定 5: 通讯给定 6: AI1+AI2 7: MAX(AI1 , AI2) 8: MIN(AI1 , AI2)	0	○	0x5602
P6.03	PID 作用方向	0: 正作用 1: 反作用	0	○	0x5603
P6.04	PID 给定反馈量程	0 ~ 65535	1000	○	0x5604
P6.05	比例增益 Kp1	0.0 ~ 100.0	20.0	○	0x5605
P6.06	积分时间 Ti1	0.01s ~ 10.00s	2.00s	○	0x5606
P6.07	微分时间 Td1	0.000s ~ 10.000s	0.000s	○	0x5607
P6.08	PID 反转截止频率	0.00 ~ 最大频率	2.00Hz	○	0x5608
P6.09	PID 偏差极限	0.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5609
P6.10	PID 微分限幅	0.00% ~ 100.00%	0.10%	○	0x560A
P6.11	PID 给定变化时间	0.00 ~ 650.00s	0.00s	○	0x560B
P6.12	PID 反馈滤波时间	0.00 ~ 60.00s	0.00s	○	0x560C
P6.13	PID 输出滤波时间	0.00 ~ 60.00s	0.00s	○	0x560D
P6.14	保留				
P6.15	比例增益 Kp2	0.0 ~ 100.0	20.0	○	0x560F
P6.16	积分时间 Ti2	0.01s ~ 10.00s	2.00s	○	0x5610
P6.17	微分时间 Td2	0.000s ~ 10.000s	0.000s	○	0x5611
P6.18	PID 参数切换条件	0: 不切换 1: 通过 X 端子切换 2: 根据偏差自动切换 3: 根据运行频率自动切换	0	○	0x5612
P6.19	PID 参数切换偏差 1	0.0% ~ P6.20	20.0%	○	0x5613
P6.20	PID 参数切换偏差 2	P6.19 ~ 100.0%	80.0%	○	0x5614
P6.21	PID 初值	0.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5615
P6.22	PID 初值保持时间	0.00 ~ 650.00s	0.00s	○	0x5616
P6.23	两次输出偏差正向最大值	0.00% ~ 100.00%	1.00%	○	0x5617

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P6.24	两次输出偏差反向最大值	0.00% ~ 100.00%	1.00%	○	0x5618
P6.25	PID 积分属性	个位：积分分离 0：无效 1：有效 十位：输出到限值后是否停止积分 0：继续积分 1：停止积分	00	○	0x5619
P6.26	PID 反馈丢失检测值	0.0%：不判断反馈丢失 0.1% ~ 100.0%	0.0%	○	0x561A
P6.27	PID 反馈丢失检测时间	0.0s ~ 20.0s	0.0s	○	0x561B
P6.28	PID 停机运算	0：停机不运算 1：停机时运算	0	○	0x561C

P7：摆频、定长和计数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P7.00	摆频设定方式	0：相对于中心频率 1：相对于最大频率	0	○	0x5700
P7.01	摆频幅度	0.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5701
P7.02	突跳频率幅度	0.0% ~ 50.0%	0.0%	○	0x5702
P7.03	摆频周期	0.1s ~ 3000.0s	10.0s	○	0x5703
P7.04	摆频的三角波上升时间	0.1% ~ 100.0%	50.0%	○	0x5704
P7.05	设定长度	0m ~ 65535m	1000m	○	0x5705
P7.06	实际长度	0m ~ 65535m	0m	○	0x5706
P7.07	每米脉冲数	0.1 ~ 6553.5	100.0	○	0x5707
P7.08	设定计数值	1 ~ 65535	1000	○	0x5708
P7.09	指定计数值	1 ~ 65535	1000	○	0x5709

P8：多段指令及简易 PLC 功能

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P8.00	多段指令 0	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5800
P8.01	多段指令 1	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5801
P8.02	多段指令 2	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5802
P8.03	多段指令 3	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5803
P8.04	多段指令 4	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5804
P8.05	多段指令 5	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5805
P8.06	多段指令 6	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5806
P8.07	多段指令 7	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5807
P8.08	多段指令 8	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5808
P8.09	多段指令 9	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x5809
P8.10	多段指令 10	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x580A
P8.11	多段指令 11	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x580B
P8.12	多段指令 12	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x580C
P8.13	多段指令 13	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x580D
P8.14	多段指令 14	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x580E
P8.15	多段指令 15	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0x580F
P8.16	PLC 运行方式	0：单次运行结束停机 1：单次运行结束保持终值 2：一直循环	0	○	0x5810

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P8.17	PLC 掉电记忆选择	个位：掉电记忆选择 0：掉电不记忆 1：掉电记忆 十位：停机记忆选择 0：停机不记忆 1：停机记忆	00	○	0x5811
P8.18	PLC 第 0 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5812
P8.19	PLC 第 0 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5813
P8.20	PLC 第 1 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5814
P8.21	PLC 第 1 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5815
P8.22	PLC 第 2 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5816
P8.23	PLC 第 2 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5817
P8.24	PLC 第 3 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5818
P8.25	PLC 第 3 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5819
P8.26	PLC 第 4 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x581A
P8.27	PLC 第 4 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x581B
P8.28	PLC 第 5 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x581C
P8.29	PLC 第 5 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x581D
P8.30	PLC 第 6 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x581E
P8.31	PLC 第 6 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x581F
P8.32	PLC 第 7 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5820
P8.33	PLC 第 7 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5821
P8.34	PLC 第 8 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5822
P8.35	PLC 第 8 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5823
P8.36	PLC 第 9 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5824
P8.37	PLC 第 9 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5825
P8.38	PLC 第 10 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5826
P8.39	PLC 第 10 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5827
P8.40	PLC 第 11 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5828
P8.41	PLC 第 11 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5829
P8.42	PLC 第 12 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x582A
P8.43	PLC 第 12 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x582B
P8.44	PLC 第 13 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x582C
P8.45	PLC 第 13 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x582D
P8.46	PLC 第 14 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x582E
P8.47	PLC 第 14 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x582F
P8.48	PLC 第 15 段运行时间	0.0s(h) ~ 6553.5s(h)	0.0s(h)	○	0x5830
P8.49	PLC 第 15 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0x5831
P8.50	PLC 运行时间单位	0：s (秒) 1：h (小时)	0	○	0x5832
P8.51	多段指令 0 给定方式	0：功能码 P8.00 给定 1：AI1 2：AI2 4：PULSE 脉冲 5：PID 6：设定频率 (P0.08) 给定, UP/DOWN 可修改	0	○	0x5833

P9: V/F 控制参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
------	------	------	------	----	-----------

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P9.00	VF 曲线设定	0: 直线 V/F 1: 多点 V/F 2: 平方 V/F 10: VF 完全分离模式 11: VF 半分离模式	0	×	0x5900
P9.01	转矩提升	0.0%: (自动转矩提升) 0.1% ~ 30.0%	机型确定	○	0x5901
P9.02	转矩提升截止频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	×	0x5902
P9.03	多点 VF 频率点 1	0.00Hz ~ P9.05	0.00Hz	×	0x5903
P9.04	多点 VF 电压点 1	0.0% ~ 100.0%	0.0%	×	0x5904
P9.05	多点 VF 频率点 2	P9.03 ~ P9.07	0.00Hz	×	0x5905
P9.06	多点 VF 电压点 2	0.0% ~ 100.0%	0.0%	×	0x5906
P9.07	多点 VF 频率点 3	P9.05 ~ 电机额定频率 (P1.04)	0.00Hz	×	0x5907
P9.08	多点 VF 电压点 3	0.0% ~ 100.0%	0.0%	×	0x5908
P9.09	VF 转差补偿增益	0.0% ~ 200.0%	0.0%	○	0x5909
P9.10	VF 过励磁增益	0 ~ 200	64	○	0x590A
P9.11	VF 振荡抑制增益	0 ~ 100	40	○	0x590B
P9.12	保留				0x590C
P9.13	VF 分离的电压源	0: 数字设定 (P9.14) 1: AI1 2: AI2 4: X5 脉冲设定 5: 多段指令 6: PLC 7: PID 8: 通讯给定 注: 100.0% 对应电机额定电压	0	○	0x590D
P9.14	VF 分离的电压数字设定	0V ~ 电机额定电压	0V	○	0x590E
P9.15	VF 分离的电压加速时间	0.0s ~ 1000.0s 注: 表示 0V 变化到电机额定电压的时间	0.0s	○	0x590F
P9.16	VF 分离的电压减速时间	0.0s ~ 1000.0s 注: 表示 0V 变化到电机额定电压的时间	0.0s	○	0x5910
P9.17	VF 分离停机方式选择	0: 频率电压独立减至 0 1: 电压减为 0 后频率再减	0	○	0x5911
P9.18	过流失速动作电流	50~200%	150%	×	0x5912
P9.19	过流失速使能	0 无效、1 有效	1 (有效)	×	0x5913
P9.20	过流失速抑制增益	0~100	20	○	0x5914
P9.21	倍速过流失速动作电流补偿系数	50~200%	50%	×	0x5915
P9.22	过压失速动作电压	650.0V~800.0V	760.0V	×	0x5916
P9.23	过压失速使能	0 无效、1 有效	1 (有效)	×	0x5917
P9.24	过压失速抑制频率增益	0~100	30	○	0x5918
P9.25	过压失速抑制电压增益	0~100	30	○	0x5919
P9.26	过压失速最大上升频率限制	0~50Hz	5Hz	×	0x591A
P9.27	转差补偿时间常数	0.1~10.0s	0.5s	○	0x591B

PA: 通讯参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
------	------	------	------	----	-----------

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PA.00	通讯波特率	个位: MODBUS 0: 300bps, 1: 600bps, 2: 1200bps, 3: 2400bps, 4: 4800bps, 5: 9600bps, 6: 19200bps, 7: 38400bps, 8: 57600bps, 9: 115200bps	5005	○	0x5A00
PA.01	MODBUS 数据格式	0: 无校验 (8-N-2) 1: 偶校验 (8-E-1) 2: 奇校验 (8-O-1) 3: 无校验 (8-N-1)	1	○	0x5A01
PA.02	本机地址	0: 广播地址 1 ~ 247	1	○	0x5A02
PA.03	MODBUS 应答延迟	0 ~ 20ms	2	○	0x5A03
PA.04	串口通讯超时时间	0.0: 无效 0.1 ~ 60.0s	0.0	○	0x5A04
PA.05	MODBUS 通讯数据格式	个位: MODBUS 1: 标准的 MODBUS 协议	31	○	0x5A05
PA.06	通讯读取电流分辨率	0: 0.01A 1: 0.1A	0	○	0x5A06
PA.07	保留		0	○	0x5A07
PA.08	保留		0	○	0x5A08
PA.09	保留		0	○	0x5A09

PB: 故障与保护

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PB.00	电机过载保护选择	0: 禁止 1: 允许	1	○	0x5B00
PB.01	电机过载保护增益	0.20 ~ 10.00	1.00	○	0x5B01
PB.02	电机过载预警系数	50% ~ 100%	80%	○	0x5B02
PB.03	过压失速增益	0 ~ 100	30	○	0x5B03
PB.04	过压失速保护电压	650 ~ 780V	760V	○	0x5B04
PB.05	过流失速增益	0 ~ 100	20	○	0x5B05
PB.06	过流失速保护电流	50 ~ 200%	150%	×	0x5B06
PB.07	上电对地短路保护选择	0: 无效 1: 有效	0	○	0x5B07
PB.08	制动单元动作起始电压	200.0 ~ 2000.0V	690V	○	0x5B08
PB.09	故障自动复位次数	0 ~ 20	0	○	0x5B09
PB.10	故障自动复位期间故障 Y 动作选择	0: 不动作 1: 动作	0	○	0x5B0A
PB.11	故障自动复位间隔时间	0.1s ~ 100.0s	1.0s	○	0x5B0B
PB.12	保留				
PB.13	输出缺相保护选择	0: 禁止 1: 允许	1	○	0x5B0D

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
PB.14	第一次故障类型	0: 无故障 1: 保留 2: 加速过电流 3: 减速过电流 4: 恒速过电流 5: 加速过电压 6: 减速过电压 7: 恒速过电压 8: 缓冲电阻过载 9: 欠压 10: 变频器过载 11: 电机过载 12: 输入缺相 13: 输出缺相 14: 模块过热 15: 外部故障 16: 通讯异常 17: 接触器异常 18: 电流检测异常 19: 电机调谐异常 20: 编码器 /PG 卡异常 21: 参数读写异常 22: 变频器硬件异常 23: 电机对地短路 24: 保留 25: 保留	—	*	0x5B0E
PB.15	第二次故障类型	26: 运行时间到达 27: 用户自定义故障 1 28: 用户自定义故障 2 29: 上电时间到达 30: 掉载 31: 运行时 PID 反馈丢失 40: 快速限流超时 41: 运行时切换电机 42: 速度偏差过大 43: 电机超速 45: 电机过温 51: 初始位置错误 55: 主从控制时从机故障	—	*	0x5B0F
PB.16	第三次(最近一次)故障类型		—	*	0x5B10
PB.17	第三次 (最近一次) 故障 时频率	—	—	*	0x5B11
PB.18	第三次 (最近一次) 故障 时电流	—	—	*	0x5B12
PB.19	第三次 (最近一次) 故障 时母线电压	—	—	*	0x5B13
PB.20	第三次 (最近一次) 故障 时输入端子状态	—	—	*	0x5B14
PB.21	第三次 (最近一次) 故障 时输出端子状态	—	—	*	0x5B15
PB.22	第三次 (最近一次) 故障 时变频器状态	—	—	*	0x5B16
PB.23	第三次 (最近一次) 故障 时上电时间	—	—	*	0x5B17
PB.24	第三次 (最近一次) 故障 时运行时间	—	—	*	0x5B18
PB.27	第二次故障时频率	—	—	*	0x5B1B

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
PB.28	第二次故障时电流	—	—	*	0x5B1C
PB.29	第二次故障时母线电压	—	—	*	0x5B1D
PB.30	第二次故障时输入端子状态	—	—	*	0x5B1E
PB.31	第二次故障时输出端子状态	—	—	*	0x5B1F
PB.32	第二次故障时变频器状态	—	—	*	0x5B20
PB.33	第二次故障时上电时间	—	—	*	0x5B21
PB.34	第二次故障时运行时间	—	—	*	0x5B22
PB.37	第一次故障时频率	—	—	*	0x5B25
PB.38	第一次故障时电流	—	—	*	0x5B26
PB.39	第一次故障时母线电压	—	—	*	0x5B27
PB.40	第一次故障时输入端子状态	—	—	*	0x5B28
PB.41	第一次故障时输出端子状态	—	—	*	0x5B29
PB.42	第一次故障时变频器状态	—	—	*	0x5B2A
PB.43	第一次故障时上电时间	—	—	*	0x5B2B
PB.44	第一次故障时运行时间	—	—	*	0x5B2C
PB.47	故障保护动作选择 1	个位：电机过载 (OL2) 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 十位：输入缺相 (SPI) 百位：输出缺相 (SPO) 千位：外部故障 (EFI) 万位：通讯异常 (CCF)	00000	○	0x5B2F
PB.48	故障保护动作选择 2	个位：编码器 /PG 卡异常 (EcnF) 0：自由停车 十位：功能码读写异常 (EEF) 0：自由停车 1：按停机方式停机 百位：保留 千位：电机过热 (OH2) 万位：运行时间到达 (tIE0)	00000	○	0x5B30

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PB.49	故障保护动作选择 3	个位：用户自定义故障 1(udE1) 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 十位：用户自定义故障 2(udE2) 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 百位：上电时间到达 (tIE2) 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 千位：掉载 (LoFF) 0：自由停车 1：减速停车 2：直接跳至电机额定频率的 7% 继续运行，不掉载时自动恢复到设定频率运行 万位：运行时 PID 反馈丢失 (Pid1) 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行	00000	○	0x5B31
PB.50	故障保护动作选择 4	个位：速度偏差过大 (oSE) 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 十位：电机超速度 (oSF) 百位：初始位置错误 (Er. oP)	00000	○	0x5B32
PB.54	故障时继续运行频率选择	0：以当前的运行频率运行 1：以设定频率运行 2：以上限频率运行 3：以下限频率运行 4：以异常备用频率运行	0	○	0x5B36
PB.55	异常备用频率	0.0% ~ 100.0% (100.0% 对应最大频率 P0.10)	100.0%	○	0x5B37
PB.56	保留				
PB.57	保留				
PB.58	保留				
PB.59	瞬停不停使能	0 无效 1 母线电压恒定控制 2 减速停机	0	×	0x5B3B
PB.60	瞬停不停恢复电压	85%~120%	85%	×	0x5B3C
PB.61	瞬停不停电压判断时间	0.1~10.0s	0.5s	×	0x5B3D
PB.62	瞬停不停动作母线电压	60%~85%	80%	×	0x5B3E
PB.63	掉载保护选择	0：无效 1：有效	0	○	0x5B3F
PB.64	掉载检测水平	0.0 ~ 100.0%	10.0%	○	0x5B40
PB.65	掉载检测时间	0.0 ~ 60.0s	1.0s	○	0x5B41
PB.67	过速度检测值	0.0%~ 50.0% (最大频率)	20.0%	○	0x5B43
PB.68	过速度检测时间	0.001s~0.600s	0.010s	○	0x5B44

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
PB.69	速度偏差过大检测值	0.0% ~ 50.0% (最大频率)	20.0%	○	0x5B45
PB.70	速度偏差过大检测时间	0.0s: 不检测 0.1 ~ 60.0s	5.0s	○	0x5B46
PB.71	瞬停不停增益Kp	0~100	40	○	0x5B47
PB.72	瞬停不停积分系数Ki	0~100	30	○	0x5B48
PB.73	瞬停不停动作减速时间	0~300.0s	20.0s	×	0x5B49
PB.74	变频器过温保护点设置	0~200	85	×	0x5B4A

PC: 第二电机控制参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
PC.00	电机类型选择	0: 普通异步电机 1: 变频异步电机	机型确定	*	0x5C00
PC.01	电机额定功率	0.1kW ~ 1000.0kW	机型确定	×	0x5C01
PC.02	电机额定电压	1V ~ 2000V	机型确定	×	0x5C02
PC.03	电机额定电流	0.01A ~ 655.35A (变频器功率≤55kW) 0.1A ~ 6553.5A (变频器功率>55kW)	机型确定	×	0x5C03
PC.04	电机额定频率	0.01Hz ~ 最大频率	机型确定	×	0x5C04
PC.05	电机额定转速	1rpm ~ 65535rpm	机型确定	×	0x5C05
PC.06	异步电机定子电阻	0.001Ω ~ 65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x5C06
PC.07	异步电机转子电阻	0.001Ω ~ 65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω ~ 6.5535Ω (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x5C07
PC.08	异步电机漏感抗	0.01mH ~ 655.35mH (变频器功率≤55kW) 0.001mH ~ 65.535mH (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x5C08
PC.09	异步电机互感抗	0.1mH ~ 6553.5mH (变频器功率≤55kW) 0.01mH ~ 655.35mH (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x5C09
PC.10	异步电机空载电流	0.01A ~ PC.03 (变频器功率≤55kW) 0.1A ~ PC.03 (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0x5C0A
PC.11~36	保留				
PC.37	调谐选择	00: 无操作 1: 异步机静止调谐1 2: 异步机动态调谐 3: 异步机静止调谐2	0	×	0x5C25
PC.38	速度环比例增益 1	1 ~ 100	30	○	0x5C26
PC.39	速度环积分时间 1	0.01s ~ 10.00s	0.50s	○	0x5C27
PC.40	切换频率 1	0.00 ~ PC.43	5.00Hz	○	0x5C28
PC.41	速度环比例增益 2	1 ~ 100	20	○	0x5C29
PC.42	速度环积分时间 2	0.01s ~ 10.00s	1.00s	○	0x5C2A
PC.43	切换频率 2	PC.40 ~ 最大频率	10.00Hz	○	0x5C2B
PC.44	矢量控制转差增益	50% ~ 200%	100%	○	0x5C2C
PC.45	矢量控制速度滤波常数	0.000s ~ 0.100s	0.000s	○	0x5C2D

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PC.46	矢量控制过励磁增益	0~ 200	64	○	0x5C2E
PC.47	速度控制方式下转矩上限源	0: PC. 48 设定 1: AI1 2: AI2 4: PULSE 脉冲 5: 通讯给定 6: MIN(AI1, AI2) 7: MAX(AI1, AI2) 1-7 选项的满量程, 对应 PC. 48 数字设定	0	○	0x5C2F
PC.48	速度控制方式下转矩上限数字设定	0.0% ~ 200.0%	150.0%	○	0x5C30
PC.49	速度控制方式下转矩上限源(发电)	0: PC. 50 设定 1: AI1 2: AI2 4: PULSE 脉冲 5: 通讯给定 6: MIN(AI1, AI2) 7: MAX(AI1, AI2) 1-7 选项的满量程, 对应 PC. 50 数字设定	0	○	0x5C31
PC.50	速度控制方式下转矩上限数字设定(发电)	0.0% ~ 200.0%	150%	○	0x5C32
PC.51	励磁调节比例增益	0 ~ 20000	2000	○	0x5C33
PC.52	励磁调节积分增益	0 ~ 20000	1300	○	0x5C34
PC.53	转矩调节比例增益	0 ~ 20000	2000	○	0x5C35
PC.54	转矩调节积分增益	0 ~ 20000	1300	○	0x5C36
PC.55	异步机速度环积分属性	个位: 积分分离 0: 无效 1: 有效	0	○	0x5C37
PC.56	弱磁方式选择	0: 不使能 1: 仅减速使能 2: 恒速与减速使能	0	○	0x5C38
PC.57	过调制使能选择	0: 不使能 1: 使能	0	○	0x5C39
PC.58	电压过调制系数	100~ 110	100	○	0x5C3A
PC.59	弱磁区最大转矩系数	50~200	100	○	0x5C3B
PC.60	转矩限制模式(发电转矩使能选择)	0: 不区分电动与发电(无效) 1: 区分电动与发电(有效)	0	○	0x5C3C
PC.62	第 2 电机控制方式	0: 无速度传感器矢量控制(SVC) 2: V/F 控制	0	×	0x5C3D
PC.63	第 2 电机加减速时间选择	0: 与第 1 电机相同 1: 加减速时间 1 2: 加减速时间 2 3: 加减速时间 3 4: 加减速时间 4	0	○	0x5C3E
PC.64	第 2 电机转矩提升	0.0%: 自动转矩提升 0.1% ~ 30.0%	机型确定	○	0x5C3F
PC.65	保留			○	0x5C41
PC.66	第 2 电机振荡抑制增益	0 ~ 100	机型确定	○	0x5C42

PD: 转矩控制参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PD.00	速度/转矩控制方式选择	0: 速度控制 1: 转矩控制	0	×	0x5D00
PD.01	转矩控制方式下转矩设定源选择	0: 数字设定 1(PD.03) 1: AI1 2: AI2 4: PULSE 脉冲 5: 通讯给定 6: MIN(AI1, AI2) 7: MAX(AI1, AI2) (1-7 选项的满量程, 对应 PD.03 数字设定)	0	×	0x5D01
PD.03	转矩控制方式下转矩数字设定	-200.0% ~ 200.0%	150.0%	○	0x5D03
PD.05	转矩控制正向最大频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	○	0x5D05
PD.06	转矩控制反向最大频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	○	0x5D06
PD.07	转矩上升滤波时间	0.00s ~ 650.00s	0.00s	○	0x5D07
PD.08	转矩下降滤波时间	0.00s ~ 650.00s	0.00s	○	0x5D08

PE: 第一电机矢量控制参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PE.00	速度环比例增益 1	1 ~ 100	30	○	0x5E00
PE.01	速度环积分时间 1	0.01s ~ 10.00s	0.50s	○	0x5E01
PE.02	切换频率 1	0.00 ~ PE.05	5.00Hz	○	0x5E02
PE.03	速度环比例增益 2	1 ~ 100	20	○	0x5E03
PE.04	速度环积分时间 2	0.01s ~ 10.00s	1.00s	○	0x5E04
PE.05	切换频率 2	PE.02 ~ 最大频率	10.00Hz	○	0x5E05
PE.06	矢量控制转差增益	50 ~ 200	100	○	0x5E06
PE.07	矢量控制速度滤波常数	0.000s ~ 0.100s	0	○	0x5E07
PE.08	矢量控制过励磁增益	0 ~ 200	64	○	0x5E08
PE.09	速度控制方式下转矩上限源 (电动)	0: 功能码 PE.10 设定 1: AI1 2: AI2 4: X5 脉冲设定 5: 通讯给定 6: MIN(AI1, AI2) 7: MAX(AI1, AI2) 1-7 选项的满量程对应 PE.10	0	○	0x5E09
PE.10	速度控制方式下转矩上限数字设定 (电动)	0.0% ~ 200.0%	150.0%	○	0x5E0A
PE.11	速度控制方式下转矩上限源 (发电)	0: 功能码 PE.12 设定 1: AI1 2: AI2 4: PULSE 脉冲设定 5: 通讯给定 6: MIN(AI1, AI2) 7: MAX(AI1, AI2) 1-7 选项的满量程对应 PE.12	0	○	0x5E0B
PE.12	速度控制方式下转矩上限数字设定 (发电)	0.0% ~ 200.0%	150.0%	○	0x5E0C
PE.13	励磁调节比例增益	0 ~ 60000	机型确定	○	0x5E0D
PE.14	励磁调节积分增益	0 ~ 60000	机型确定	○	0x5E0E
PE.15	转矩调节比例增益	0 ~ 60000	机型确定	○	0x5E0F
PE.16	转矩调节积分增益	0 ~ 60000	机型确定	○	0x5E10

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
PE.17	异步机速度环积分属性	个位: 积分分离 0: 无效 1: 有效	0	○	0x5E11
PE.20	电压过调制系数	100~110	100	○	0x5E14
PE.21	弱磁区最大转矩系数	50~200	100	○	0x5E15

PH: 人机界面参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
PH.00	保留	0	0	—	0x6000
PH.01	JOG 键功能选择	0: JOG 无效 1: 操作面板命令通道与远程命令通道(端子命令通道或通讯命令通道)切换 2: 正反转切换 3: 正转点动 4: 反转点动	3	×	0x6001
PH.02	STOP/RESET 键功能	0: 只在键盘操作方式下, STOP/RES 键 停机功能有效 1: 在任何操作方式下, STOP/RES 键停 机功能均有效	1	○	0x6002
PH.03	LED 运行显示参数 1	0000 ~ FFFF Bit00: 运行频率 1(Hz) Bit01: 设定频率 (Hz) Bit02: 母线电压 (V) Bit03: 输出电压 (V) Bit04: 输出电流 (A) Bit05: 输出功率 (kW) Bit06: 输出转矩 (%) Bit07: X 输入状态 Bit08: Y 输出状态 Bit09: AI1 电压 (V) Bit10: AI2 电压 (V) Bit11: 保留 Bit12: 计数值 Bit13: 长度值 Bit14: 负载速度显示 Bit15: PID 设定	1F	○	0x6003
PH.04	LED 运行显示参数 2	0000 ~ FFFF Bit00: PID 反馈 Bit01: PLC 阶段 Bit02: PULSE 输入脉冲频率 (kHz) Bit03: 运行频率 2 (Hz) Bit04: 剩余运行时间 Bit05: AI1 校正前电压 (V) Bit06: AI2 校正前电压 (V) Bit07: 保留 Bit08: 线速度 Bit09: 当前上电时间 (Hour) Bit10: 当前运行时间 (Min) Bit11: PULSE 输入脉冲频率 (Hz) Bit12: 通讯设定值 Bit13: 保留 Bit14: 主频率 X 显示 (Hz) Bit15: 辅频率 Y 显示 (Hz)	0	○	0x6004

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PH.05	LED 停机显示参数	0000 ~ FFFF Bit00: 设定频率 (Hz) Bit01: 母线电压 (V) Bit02: X 输入状态 Bit03: Y 输出状态 Bit04: AI1 电压 (V) Bit05: AI2 电压 (V) Bit06: 保留 Bit07: 计数值 Bit08: 长度值 Bit09: PLC 阶段 Bit10: 负载速度 Bit11: PID 设定 Bit12: PULSE 输入脉冲频率 (kHz)	33	○	0x6005
PH.06	负载速度显示系数	0.001 ~ 65.000	1.000	○	0x6006
PH.07	散热器温度显示			*	0x6007
PH.08	保留			*	0x6008
PH.09	累计运行时间			*	0x6009
PH.10	产品号			*	0x600A
PH.11	软件版本号			*	0x600B
PH.12	负载速度显示小数点位数	个位: C0-14 的小数点个数 0: 0 位小数位 1: 1 位小数位 2: 2 位小数位 3: 3 位小数位 十位: C0-19/C0-29 小数点个数 1: 1 位小数位 2: 2 位小数位	21	○	0x600C
PH.13	累计上电时间	0 ~ 65535 小时	-	*	0x600D
PH.14	累计耗电量	0 ~ 65535 度	-	*	0x600E
PH.15	非标版本号			*	0x600F
PH.16	软件识别码			*	0x6010

PL: 控制优化参数

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PL.00	DPWM 切换上限频率	5.00Hz~最大频率	8.00	×	0x6100
PL.01	PWM 调制方式	0: 异步调制 1: 同步调制	0	×	0x6101
PL.02	死区补偿模式选择	0: 不补偿 1: 补偿	1	×	0x6102
PL.03	随机 PWM 深度	0: 随机 PWM 无效 1~10: PWM 载频随机深度	0	×	0x6103
PL.04	快速限流使能	0: 不使能 1: 使能	1	×	0x6104
PL.06	欠压点设置	210~420V	350	○	0x6106
PL.07	SVC 优化模式	1~2	2	○	0x6107

第四章 功能参数简表

PL.08	死区时间调整	100~200	150	○	0x6108
PL.09	过压点设置	200~2000V	790	×	0x6109

PP: 用户密码与参数管理

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
PP.00	用户密码	0 ~ 65535	0	○	0x6200
PP.01	参数初始化	0: 无操作 01: 恢复出厂参数, 不包括电机参数 02: 清除记录信息	0	×	0x6201
PP.02	保留		11	×	0x6202
PP.03	保留		00	×	0x6203
PP.04	功能码修改属性	0: 可修改 1: 不可修改	0	○	0x6204
PP.05	启动预充电选择	0: 不选择 1: 选择	1	×	0x6205

A0: AIAO 校正

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
A0.00	AI1 实测电压 1	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x6300
A0.01	AI1 显示电压 1	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x6301
A0.02	AI1 实测电压 2	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x6302
A0.03	AI1 显示电压 2	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x6303
A0.04	AI2 实测电压 1	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x6304
A0.05	AI2 显示电压 1	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x6305
A0.06	AI2 实测电压 2	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x6306
A0.07	AI2 显示电压 2	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x6307
A0.08	保留				
A0.09	保留				
A0.10	保留				
A0.11	保留				
A0.12	A01 目标电压 1	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x630C
A0.13	A01 实测电压 1	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x630D
A0.14	A01 目标电压 2	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x630E
A0.15	A01 实测电压 2	-10.00V~+10.00V	出厂校正	○	0x630F
A0.16	保留				
A0.17	保留				
A0.18	保留				
A0.19	保留				
A0.20	AI2 实测电流 1	0.000mA~20.000mA	出厂校正	○	0x6314
A0.21	AI2 采样电流 1	0.000mA~20.000mA	出厂校正	○	0x6315
A0.22	AI2 实测电流 2	0.000mA~20.000mA	出厂校正	○	0x6316
A0.23	AI2 采样电流 2	0.000mA~20.000mA	出厂校正	○	0x6317
A0.24	A01 理想电流 1	0.000mA~20.000mA	出厂校正	○	0x6318
A0.25	A01 实测电流 1	0.000mA~20.000mA	出厂校正	○	0x6319
A0.26	A01 理想电流 2	0.000mA~20.000mA	出厂校正	○	0x631A
A0.27	A01 实测电流 2	0.000mA~20.000mA	出厂校正	○	0x631B

A1: AI 曲线设定

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
A1.00	AI 曲线 4 最小输入	-10.00V~A1.02	0.00V	○	0x6400
A1.01	AI 曲线 4 最小输入对应设定	-100.0%~+100.0%	0.0%	○	0x6401
A1.02	AI 曲线 4 拐点 1 输入	A1.00~A1.04	3.00V	○	0x6402
A1.03	AI 曲线 4 拐点 1 对应设定	-100.0%~+100.0%	30.0%	○	0x6403
A1.04	AI 曲线 4 拐点 2 输入	A1.02~A1.06	6.00V	○	0x6404

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
A1.05	AI 曲线 4 拐点 2 对应设定	-100.0%~+100.0%	60.0%	○	0x6405
A1.06	AI 曲线 4 最大输入	A1.04~+10.00V	10.00V	○	0x6406
A1.07	AI 曲线 4 最大输入对应设定	-100.0%~+100.0%	100.0%	○	0x6407
A1.08	AI 曲线 5 最小输入	-10.00V~A1.10	-10.00V	○	0x6408
A1.09	AI 曲线 5 最小输入对应设定	-100.0%~+100.0%	-100.0%	○	0x6409
A1.10	AI 曲线 5 拐点 1 输入	A1.08~A1.12	-3.00V	○	0x640A
A1.11	AI 曲线 5 拐点 1 对应设定	-100.0%~+100.0%	-30.0%	○	0x640B
A1.12	AI 曲线 5 拐点 2 输入	A1.10~A1.14	3.00V	○	0x640C
A1.13	AI 曲线 5 拐点 2 对应设定	-100.0%~+100.0%	30.0%	○	0x640D
A1.14	AI 曲线 5 最大输入	A1.12~+10.00V	10.00V	○	0x640E
A1.15	AI 曲线 5 最大输入对应设定	-100.0%~+100.0%	100.0%	○	0x640F
A1.24	AI1 设定跳跃点	-100.0%~+100.0%	0.000V	○	0x6418
A1.25	AI1 设定跳跃幅度	0.0%~100.0%	0.5%	○	0x6419
A1.26	AI2 设定跳跃点	-100.0%~+100.0%	0.000V	○	0x641A
A1.27	AI2 设定跳跃幅度	0.0%~100.0%	0.5%	○	0x641B
A1.28	保留				
A1.29	保留				

C0 组基本监视参数

功能代码	参数名称	最小单位	MODBUS 地址
C0.00	运行频率(Hz)	0.01Hz	0x7000
C0.01	设定频率(Hz)	0.01Hz	0x7001
C0.02	母线电压(V)	0.1V	0x7002
C0.03	输出电压(V)	1V	0x7003
C0.04	输出电流(A)	0.01A	0x7004
C0.05	输出功率(kW)	0.1kW	0x7005
C0.06	输出转矩(%)	0.1%	0x7006
C0.07	X 输入状态	1	0x7007
C0.08	Y 输出状态	1	0x7008
C0.09	AI1 电压(V)	0.01V	0x7009
C0.10	AI2 电压(V) / 电流(mA)	0.01V/0.01mA	0x700A
C0.11	保留		
C0.12	脉冲计数值	1	0x700C
C0.13	长度值	1	0x700D
C0.14	负载速度显示	1	0x700E
C0.15	PID 设定	1	0x700F
C0.16	PID 反馈	1	0x7010
C0.17	PLC 阶段	1	0x7011
C0.18	PULSE 输入脉冲频率(Hz)	0.01kHz	0x7012
C0.19	反馈速度(Hz)	0.01Hz	0x7013
C0.20	剩余运行时间	0.1Min	0x7014
C0.21	AI1 校正前电压	0.001V	0x7015
C0.22	AI2 校正前电压(V) / 电流(mA)	0.001V/0.01mA	0x7016
C0.23	保留		
C0.24	线速度	1m/Min	0x7018
C0.25	当前上电时间	1Min	0x7019
C0.26	当前运行时间	0.1Min	0x701A
C0.27	PULSE 输入脉冲频率	1Hz	0x701B
C0.28	通讯设定值	0.01%	0x701C
C0.29	保留		
C0.30	主频率 X 显示	0.01Hz	0x701E
C0.31	辅频率 Y 显示	0.01Hz	0x701F

第四章 功能参数简表

功能代码	参数名称	最小单位	MODBUS 地址
C0.32	查看任意内存地址值	1	0x7020
C0.34	保留		
C0.35	目标转矩(%)	0.1%	0x7023
C0.36	保留		
C0.37	功率因数角度	0.1°	0x7025
C0.38	保留		
C0.39	VF 分离目标电压	1V	0x7027
C0.40	VF 分离输出电压	1V	0x7028
C0.41	X 输入状态直观显示	1	0x7029
C0.42	Y 输出状态直观显示	1	0x702A
C0.43	X 功能状态直观显示 1(功能 01-功能 40)	1	0x702B
C0.44	X 功能状态直观显示 2(功能 41-功能 80)	1	0x702C
C0.45	故障信息	1	0x702D
C0.58	保留		
C0.59	设定频率(%)	0.01%	0x703B
C0.60	运行频率(%)	0.01%	0x703C
C0.61	变频器状态	1	0x703D
C0.62	当前故障编码	1	0x703E
C0.63	保留		
C0.64	保留		
C0.65	转矩上限	0.1%	0x7041
C0.73	电机序号	0: 电机 1 1: 电机 2	0x7049
C0.74	电机实际输出转矩	-100.0%~100.0%	0x704A

第五章 详细功能介绍

5.1 基本功能说明（P0组）

P0.00 变频器负载类型设置	设定范围：1~2【1】
-----------------	-------------

1：G型机

说明：

G 型机适用于恒转矩类负载。

P0.01 第1电机控制方式	设定范围：0, 2【0】
----------------	--------------

说明：

选择变频器的速度控制模式。

0：无速度传感器矢量控制（SVC）

2：V/F 控制

适用于对负载要求不高，或一台变频器拖动多台电机的场合，如风机、泵类负载。可用于一台变频器拖动多台电机的场合。

注意：

选择矢量控制方式时必须进行过电机参数调谐过程。只有准确的电机参数才能发挥矢量控制方式的优势。通过调整速度调节器参数PE组功能码（第2电机为PC组），可获得更优的性能。

P0.02 运行指令通道	设定范围：0~2【0】
--------------	-------------

说明：

选择变频器控制指令的通道。变频器控制命令包括：起动、停机、正转、反转、点动、故障复位等。

0：键盘指令通道（“REMOT”灯熄灭）；

由键盘面板上的[RUN]、[STOP/RESET]按键进行运行命令控制。

1：端子指令通道（“REMOT”灯亮）；

由多功能输入端子正转、反转、正转点动、反转点动等进行运行命令控制。

2：通讯指令通道（“REMOT”灯闪烁）；

运行命令由上位机通过通讯方式控制。

P0.03 主频率源X选择	设定范围：0~9【0】
---------------	-------------

说明：

选择变频器 X 频率指令输入通道。共有 10 种主给定频率通道：

0：键盘设定（掉电不记忆）

通过修改功能码P0.08的值修改频率，可通过键盘的UP、DOWN 键来改变变频器的设定频率值达到键盘设定频率的目的。

1：键盘设定（掉电记忆）

通过修改功能码P0.08的值修改频率，可通过键盘的UP、DOWN 键来改变变频器的设定频率值达到键盘设定频率的目的。

变频器掉电后并再次上电时，设定频率为上次掉电时刻的设定频率，通过UP、DOWN键修正记忆的频率。

2: 模拟量 AI1 设定

3: 模拟量 AI2 设定

指频率由模拟量输入端子来设定。变频器标准配置提供 2 路模拟量输入端子，其中 AI1 为 0V~10V 电压型输入；AI2 为 0~10V/4~20mA 输入，电流/电压输入可通过跳线 J2，SW6 进行切换。

模拟输入的 100.0%对应最大频率（功能码 P0.10），-100.0%对应反向的最大频率（功能码 P0.10）。

5: 高速脉冲设定（X5）

频率给定通过端子高速脉冲输入来设定。变频器标准配置提供 1 路高速脉冲输入（X5）。

脉冲电压：9~30V、脉冲频率：0.0~100.0kHz。

脉冲输入设定的 100.0%对应最大频率，-100.0%对应反向的最大频率。

注意：脉冲设定只能从多功能端子 X5 输入，并设定 X5 为高速脉冲输入（P2.04=30）。

6: 多段速运行设定

选择此种频率设定方式，变频器以多段速方式运行。需要设置 P2 组和 P8 组参数来确定给定频率。

7: 简易 PLC 程序设定

选择此种频率设定方式，变频器以简易 PLC 程序运行。需要设置 P8 组“简易 PLC 及多段速控制组”参数来确定给定频率，运行方向，甚至每段的加、减速时间。详细请参考 P8 组功能的介绍。

8: PID 控制设定

选择此参数则变频器运行模式为过程 PID 控制。此时，需要设置 P6 组“PID 控制组”。变频器运行频率为 PID 调节后的频率值。其中 PID 给定源、给定量、反馈源等含义请参考 P6 组“PID 功能”介绍。

9: 远程通讯设定

使用 Modbus 通讯时，由上位机通过通讯地址 0x1000 给定数据，数据格式为带有 2 位小数点的数字，数据范围为 -P0.10~P0.10。

如果通讯协议为 Modbus-RTU，需要根据 P0.28 选择相应的串口通讯协议。

P0.04 辅助频率源 Y 选择	设定范围：0~9 【0】
0: 键盘设定（掉电不记忆）	1: 键盘设定（掉电记忆）
2: 模拟量 AI1 设定	3: 模拟量 AI2 设定
4: 保留	5: 高速脉冲设定（X5）
6: 多段速运行设定	7: 简易 PLC 程序设定
8: PID 控制设定	9: 远程通讯设定

Y 辅助频率指令在作为独立的频率给定通道（频率设定源选择为 Y 给定通道）时，其用法与 X 主频率指令相同。具体参照 P0.03 说明。

P0.05 Y 辅助频率指令参考对象选择	设定范围：0~1 【0】
-----------------------------	---------------------

说明：

0: 最大输出频率，Y 辅助频率设定的 100% 对应为最大输出频率。

1: X 主频率指令，Y 辅助频率设定的 100% 对应为 X 主频率指令。

注意：P0.05 功能码仅用在 Y 辅助频率指令做为叠加给定时。

P0.06 Y 辅助频率指令范围	设定范围：0~150% 【100%】
-------------------------	---------------------------

说明:

当频率源选择为“频率叠加”时,本参数用来确定辅助频率源的调节范围,辅助频率调节范围= $P0.06 \times$ 最大频率 ($P0.05=0$ 时)或= $P0.06 \times X$ 主频率 ($P0.05=1$ 时)。

P0.07 频率源叠加选择	设定范围: 个位0~4【0】 十位0~3【0】
---------------	-------------------------

说明:

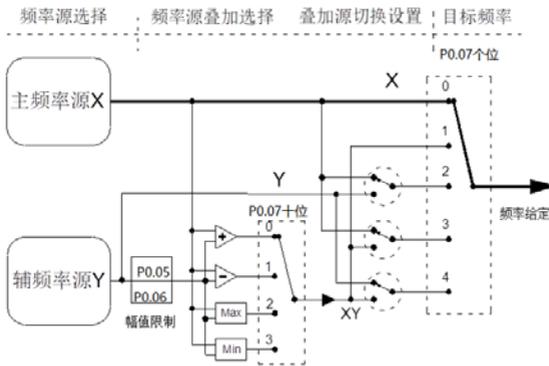
个位: 频率源选择

- | | |
|---------------------|-----------------------|
| 0: 主频率源X | 1: 主辅运算结果 (运算关系由十位确定) |
| 2: 主频率源X 与辅助频率源Y 切换 | 3: 主频率源X 与主辅运算结果切换 |
| 4: 辅助频率源Y 与主辅运算结果切换 | |

十位: 频率源主辅运算关系

- 0: 频率叠加值 = 主频率源X + 辅助频率源Y*P0.06 (辅助频率源Y的值受P0.05影响)
- 1: 当 $Y \leq$ 辅助频率调节范围时, 频率叠加值 = 主频率源X - 辅助频率源Y;
当 $Y >$ 辅助频率调节范围时, 频率叠加值 = 主频率源X - 辅助频率调节范围。
- 2: 取主辅二者最大值
- 3: 取主辅二者最小值

通过该参数选择频率给定通道。通过主频率源X 和辅助频率源Y 的复合实现频率给定。



当频率源选择为主辅运算时, 可以通过P0.21 设置偏置频率, 在主辅运算结果上叠加偏置频率。

P0.08 设定频率	设定范围: 0.00~P0.10【50.00Hz】
------------	---------------------------

说明:

当X频率指令选择为“键盘设定”时, 该功能码值为变频器的频率数字设定初始值。

P0.09 运行方向选择	设定范围: 0~1【0】
--------------	--------------

说明:

0: 默认方向运行。变频器上电后, 按照实际的方向运行。

第五章 详细功能介绍

1: 相反方向运行。用来改变电机转向, 其作用相当于通过调整任意两条电机线来改变电机旋转方向。

注意: 参数初始化后, 电机运行方向会恢复原来的状态。对于系统调试好后严禁更改电机转向的场合, 请慎用。

P0.10最大频率	设定范围: 50.00~500.00Hz【50.00Hz】
-----------	-------------------------------

说明:

模拟量输入、脉冲输入(X5)、多段指令等, 作为频率源时各自的100.0% 都是相对P0.10 定标的。

P0.11上限频率源	设定范围: 0~5【0】
------------	--------------

- | | |
|---------------|----------|
| 0: P0.12设定 | 1: AI1设定 |
| 2: AI2设定 | |
| 4: 高速脉冲设定(X5) | 5: 通讯设定 |

说明:

定义上限频率的来源。上限频率可以来自于数字设定(P0.12), 也可来自于模拟量输入、脉冲设定或通讯给定。

P0.12上限频率	设定范围: 下限频P0.14~最大频P0.10【50Hz】
-----------	-------------------------------

说明:

设定上限频率, 设定范围P0.14 ~ P0.10

P0.13 上限频率偏置出	设定范围: 0.00Hz~最大频率P0.10【0.00Hz】
---------------	--------------------------------

说明:

当上限频率源设置为模拟量或脉冲设定时, P0.13 作为设定值的偏置量, 将该偏置频率与P0.11 设定上限频率值相加, 作为最终上限频率的设定值。

P0.14下限频率	设定范围: 0.00Hz~上限频率P0.12【0.00Hz】
-----------	--------------------------------

说明:

频率指令低于P0.14 设定的下限频率时, 变频器可以停机、以下限频率运行或者以零速运行, 采用何种运行模式可以通过P5.14 (设定频率低于下限频率运行模式) 设置。

P0.16 载波频率随温度调整	设定范围: 0~1【1】
-----------------	--------------

- | | |
|------|------|
| 0: 否 | 1: 是 |
|------|------|

说明:

载频随温度调整, 是指变频器检测到自身散热器温度较高时, 自动降低载波频率, 以便降低变频器温升。当散热器温度较低时, 载波频率逐步恢复到设定值。该功能可以减少变频器过热报警的机会。

P0.17 加速时间0	设定范围: 0.00~ 650.00s(P0.19=2) 0.0~6500.0s(P0.19=1) 0~65000s(P0.19=0)
-------------	---

	【机型确定】
P0.18 减速时间0	设定范围: 0.00~650.00s(P0.19=2) 0.0~6500.0s(P0.19=1) 0~65000s(P0.19=0) 【机型确定】

说明:

加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(P0.25 确定) 所需时间, 见图4-1 中的t1。减速时间指变频器从加减速基准频率(P0.25 确定), 减速到零频所需时间, 见图4-3 中的t2。

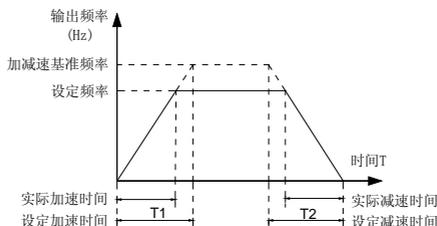


图 5-0-2 加减速时间示意图

当设定频率等于最大频率时, 实际加减速时间和设定的加减速时间一致。

当设定频率小于最大频率时, 实际的加速时间小于设定的加减速时间。

实际的加减速时间=设定的加减速时间×(设定频率/最高频率)

变频器有4组加减速时间。

第一组: P0.17、P0.18;

第二组: P5.03、P5.04;

第三组: P5.05、P5.06;

第四组: P5.07、P5.08。

可通过多功能数字输入端子中的加减速时间选择端子的组合来选择加减速时间。

P0.19 加减速时间单位	设定范围: 0~2 【1】
0: 1秒	1: 0.1秒
2: 0.01秒	

P0.21 叠加时辅助频率源偏置频率	设定范围: 0.00Hz~最大频P0.10 【0.00Hz】
--------------------	---------------------------------------

说明:

该功能码只在频率源选择为主轴运算时有效。当频率源为主轴运算时, P0.21 作为偏置频率, 与主轴运算结果叠加作为最终频率设定值, 使频率设定可以更为灵活。

P0.22 频率指令分辨率	设定范围: 2: 0.01Hz 【2】
---------------	----------------------------

本参数用来确定所有与频率相关功能码的分辨率。

个位：操作面板命令绑定频率源选择

- | | |
|-----------|-------------|
| 0：无捆绑 | 1：数字设定频率源 |
| 2：All | 3：AI2 |
| | 5：脉冲设定（X5） |
| 6：多段速运行设定 | 7：简易PLC程序设定 |
| 8：PID控制设定 | 9：远程通讯设定 |

十位：端子命令绑定频率源选择（0 ~ 9，同个位）

百位：端子命令绑定频率源选择（0 ~ 9，同个位）

定义三种运行命令通道与九种频率给定通道之间的捆绑组合，方便实现同步切换。以上频率给定通道的含义与主频率源X 选择P0.03 相同，请参见P0.03 功能码说明。不同的运行命令通道可捆绑相同的频率给定通道。当命令源有捆绑的频率源时，该命令源有效期间，P0.03~P0.07 所设定频率源不再起作用。

P0.28 串口通讯协议选择	设定范围：0~1【0】
0：MODBUS-RTU 协议	1：保留

5.2 第一电机参数组（P1组）

P1.00 电机类型选择	设定范围：0~1【机型确定】
0：普通异步电机	1：变频异步电机

P1.01 电机额定功率	0.4~1000.0kW【机型确定】
P1.02 电机额定电压	1~2000V【机型确定】
P1.03 电机额定电流	0.01~ 655.35A(变频器功率≤55kW) 0.1~6553.5A(变频器功率>55kW)【机型确定】
P1.04 额定频率	0.01Hz ~最大频率【机型确定】
P1.05 额定转速	1~65535rpm【机型确定】
P1.06 异步电机定子电阻	0.001~ 65.535Ω(变频器功率≤55kW) 0.0001~6.5535Ω(变频器功率>55kW)【调谐参数】
P1.07 异步电机转子电阻	0.001~ 65.535Ω(变频器功率≤55kW) 0.0001~ 6.5535Ω(变频器功率>55kW)【调谐参数】
P1.08 异步电机漏感抗	0.01~ 655.35mH(变频器功率≤55kW) 0.001~65.535mH(变频器功率>55kW)【调谐参数】
P1.09 异步电机互感抗	0.1~6553.5mH(变频器功率≤55kW) 0.01 ~ 655.35mH(变频器功率>55kW)【调谐参数】
P1.10 异步电机空载电流	0.01A~P1.03(变频器功率≤55kW) 0.1A ~ P1.03(变频器功率>55kW)【调谐参数】

说明：

P1.06~P1.10是异步电机的参数，这些参数电机铭牌上一般没有，需要通过变频器自动调谐获得。其中，“异步电机静止调谐”只能获得P1.06~P1.08 三个参数，而“异步电机动态调谐”除可以获得这里全部5个参数

5: 反转点动

具体点动频率和加减速时间参见P5.00、P5.01、P5.02的说明。

6: 端子UP

7: 端子DOWN

由外部端子给定频率时修改频率的递增、递减指令。在频率源设定为数字设定时，可上下调节设定频率。

8: 自由停车

变频器封锁输出，此时电机的停车过程不受变频器控制。此方式与P4.10 所述的自由停车的含义是相同的。

9: 故障复位 (RESET)

利用端子进行故障复位的功能。与键盘上的RESET 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停

变频器减速停车，但所有运行参数均被记忆。如PLC 参数、摆频参数、PID 参数。此端子信号消失后，变频器恢复为停车前的运行状态。

11: 外部故障常开输入

当该信号送给变频器后，变频器报出故障EFl，并根据故障保护动作方式进行故障处理（详细内容参加功能码PB.47）。

12、13、14、15: 多段速端子1~4

通过此四个端子的状态组合，可实现16段速的设定。

注意：多段速端子1为低位，多段速端子4为高位。

多段速4	多段速3	多段速2	多段速1
BIT3	BIT2	BIT1	BIT0

16、17: 加减速时间选择端子1、2

通过此两个端子的状态组合来选择4组加减速时间：

端子2	端子1	加/减速时间选择	对应参数
OFF	OFF	加减速时间0	P0.13 P0.14
OFF	ON	加减速时间1	P5.00 P5.01
ON	OFF	加减速时间2	P5.02 P5.03
ON	ON	加减速时间3	P5.04 P5.05

18: 频率源切换

用来切换选择不同的频率源。根据频率源选择功能码（P0.07）的设置，当设定某两种频率源之间切换作为频率源时，该端子用来实现在两种频率源中切换。

19: UP/DOWN 设定清零（端子、键盘）

当频率给定数字频率给定时，此端子可清除端子UP/DOWN或者键盘UP/DOWN 所改变的频率值，使给定频率恢复到P0.08 设定的值。

20: 控制命令切换端子1

当命令源设为端子控制时（P0.02=1），此端子可以进行端子控制与键盘控制的切换。

当命令源设为通讯控制时（P0.02=2），此端子可以进行通讯控制与键盘控制的切换。

21: 加减速禁止

保证变频器不受外来信号影响（停机命令除外），维持当前输出频率。

22: PID控制暂停

PID暂时失效，变频器维持当前频率输出。

23: 简易PLC复位

重新开始简易PLC过程，清除以前的PLC状态记忆信息。

24: 摆频暂停

变频器以中心频率输出。摆频功能暂停。

25: 计数器输入

记数脉冲的输入端子。

26: 计数器复位

进行计数器状态清零。

27: 长度计数输入

长度计数的输入端子。

28: 长度复位

长度清零。

29: 转矩控制禁止

禁止变频器进行转矩控制方式，变频器将切换到速度控制方式。

30: 脉冲频率输入（仅对X5端子有效）

X5作为脉冲输入端子的功能。

31: 保留

32: 立即直流制动

该端子有效时，变频器直接切换到直流制动状态。

33: 外部故障常闭输入

当外部故障常闭信号送入变频器后，变频器报出故障EFI并停机。

34: 频率修改使能

如果X端子有效，则允许修改频率；如果X端子无效，则禁止修改频率。

35: PID 作用方向取反

该端子有效时，PID作用方向与P6.03设定的方向相反。

36: 外部停车端子1

键盘控制时，可用该端子使变频器停机，相当于键盘上STOP键的功能。

37: 控制命令切换端子2

用于在端子控制和通讯控制之间的切换。若命令源选择为端子控制，则该端子有效时系统切换为通讯控制；反之亦反。

38: PID 积分暂停

该端子有效时，则PID 的积分调节功能暂停，但PID 的比例调节和微分调节功能仍然有效。

39: 频率源X 与设定频率切换

该端子有效，则频率源X用设定频率(P0.08) 替代。

40: 频率源Y 与设定频率切换

该端子有效，则频率源Y用设定频率(P0.08) 替代。

41: 电机端子选择功能

通过端子的2种状态，可以实现2组电机参数切换，详细内容见附表3。

42: 保留**43: PID 参数切换**

当PID 参数切换条件为X端时（P6.18=1），该端子无效时，PID 参数使用P6.05~P6.07；该端子有效时则使用P6.15~P6.17。

44: 用户自定义故障1**45: 用户自定义故障2**

用户自定义故障1和2有效时，变频器分别报警udE1 和udE2，变频器会根据故障保护动作选择PB.49 所选择的动作模式进行处理。

46: 速度控制/ 转矩控制切换

使变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。该端子无效时，变频器运行于PD.00(速度/转矩控制方式) 定义的模式，该端子有效则切换为另一种模式。运行中可通过端子进行切换，切换后立即生效。

47: 紧急停车

该端子有效时，变频器以最快速度停车，该停车过程中电流处于所设定的电流上限。该功能用于满足在系统处于紧急状态时，

变频器需要尽快停机的要求。

48: 外部停车端子2

在任何控制方式下（面板控制、端子控制、通讯控制），可用该端子使变频器减速停车，此时减速时间固定为减速时间4。

49: 减速直流制动

该端子有效时，变频器先减速到停机直流制动起始频率，然后切换到直流制动状态。

50: 本次运行时间清零

该端子有效时，变频器本次运行的计时时间被清零，本功能需要与定时运行(P5.42) 和本次运行时间到达(P5.53) 配合使用。

51: 两线式/ 三线式切换

用于在两线式和三线式控制之间进行切换。如果P2.11 为两线式1，则该端子功能有效时切换为三线式1。依此类推。

52: 禁止反转

该端子有效，禁止变频器反转。与P5.13 功能相同。

4 个多段指令端子，可以组合为16种状态，这16 各状态对应16个指令设定值。具体如表5-4-1 所示：

表 5-2-1 多段指令功能说明

K4	K3	K2	K1	指令设定	对应参数
OFF	OFF	OFF	OFF	0	P8.00
OFF	OFF	OFF	ON	1	P8.01
OFF	OFF	ON	OFF	2	P8.02
OFF	OFF	ON	ON	3	P8.03
OFF	ON	OFF	OFF	4	P8.04
OFF	ON	OFF	ON	5	P8.05
OFF	ON	ON	OFF	6	P8.06
OFF	ON	ON	ON	7	P8.07
ON	OFF	OFF	OFF	8	P8.08
ON	OFF	OFF	ON	9	P8.09
ON	OFF	ON	OFF	10	P8.10
ON	OFF	ON	ON	11	P8.11
ON	ON	OFF	OFF	12	P8.12
ON	ON	OFF	ON	13	P8.13
ON	ON	ON	OFF	14	P8.14
ON	ON	ON	ON	15	P8.15

当频率源选择为多段速时，功能码P8.00~P8.15 的100.0%，对应最大频率P0.10。多段指令除作为多段速功能外，还可以作为PID的给定源，或者作为VF分离控制的电压源等，以满足需要在不同给定值之间切换的需求。

表 5-2-2 加减速时间选择端子功能说明

端子 2	端子 1	加速或减速时间选择	对应参数
OFF	OFF	加速时间 1	P0.17、P0.18
OFF	ON	加速时间 2	P5.03、P5.04
ON	OFF	加速时间 3	P5.05、P5.06
ON	ON	加速时间 4	P5.07、P5.08

表 5-2-3 电机选择端子功能说明

端子 1	电机选择	对应参数组
OFF	电机 1	P1、PE 组
ON	电机 2	PC 组

P2.10 X 滤波时间

设定范围：0.000~1.000s【0.010s】

说明：

设置X 端子状态的软件滤波时间。若使用场合输入端子易受干扰而引起误动作，可将此参数增大，以增强抗干扰能力。但是该滤波时间增大会引起X 端子的响应变慢。

P2.11 端子控制运行模式

设定范围：0~3【0】

说明：

该参数定义了通过外部端子控制变频器运行的四种不同方式。

0：两线式控制 使能与方向合一。此模式为最常使用的两线模式。例P2.11=0，P2.00（X1）=1（FWD），P2.01(X2)=2（REV）



图5-2-1 两线式控制（使能与方向合一）

1：两线式控制 使能与方向分离。用此模式时定义的FWD为使能端子。方向由定义的REV的状态来确定。例P2.11=1，P2.00（X1）=1（FWD），P2.01(X2)=2（REV）



图5-2-2 两线式控制（使能与方向分离）

2：三线式控制 此模式X3为使能端子，运行命令由FWD产生，方向由REV控制。X3为常闭输入。例P2.11=2，P2.00（X1）=1（FWD），P2.01(X2)=2（REV），P2.03(X3)=3。

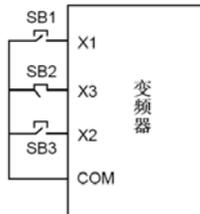


图5-2-3 三线式控制模式1

其中：

SB1: 正转按钮

SB3: 反转按钮

SB2: 运行使能

X3设置为3号功能“三线式运转控制”的多功能输入端子。

3: 三线式控制2。此模式X3为使能端子，运行命令由SB1产生，K控制运行方向。停机命令由常闭输入的SB2产生。



图5-2-4 三线式控制模式2

其中：SB1: 运行按钮 SB2: 停机按钮 SB3: 运行方向开关

注意：对于两线式制运转模式，当FWD/REV端子有效时，由其它来源产生停机命令而使变频器停机时，即使控制端子FWD/REV仍然保持有效，在停机命令消失后变频器也不会运行。如果要使变频器运行，需再次触发FWD/REV。例如PLC单循环停机、定长停机、端子控制时的有效 STOP/RESET 停机（见PH.02）。

P2.12端子UP/DOWN频率增量变化率	设定范围：0.001~65.535Hz/s 【1.00Hz/s】
-----------------------	----------------------------------

说明：

利用端子UP/DOWN功能调整设定频率时的变化率。

P2.13 模拟量曲线1 最小输入	设定范围：0.00V~P4.15 【0.00V】
P2.14 模拟量曲线1最小输入对应设定	设定范围：-100.00%~100.0% 【100.0%】
P2.15 模拟量曲线1 最大输入	设定范围：P4.13~10.00V 【10.00V】
P2.16 模拟量曲线1 最大输入对应设定	设定范围：-100.00%~100.0% 【100.0%】
P2.17 AI1输入滤波时间	设定范围：0.00~10.00s 【0.10s】

说明：

上述功能码用于设置，模拟量输入电压与其代表的设定值之间的关系。

当模拟量输入的电压大于所设定的“最大输入”（P2.15）时，则模拟量电压按照“最大输入”计算；同理，当模拟输入电压小于所设定的“最小输入”（P2.13）时，则根据“AI1 低于最小输入设定选择”（P2.34）的设置，以最小输入或者0.0% 计算。

当模拟输入为电流输入时，1mA 电流相当于0.5V 电压。

AI1 输入滤波时间，用于设置AI1 的软件滤波时间，当现场模拟量容易被干扰时，请加大滤波时间，以使检测的模拟量趋于稳定，但是滤波时间越大则对模拟量检测的响应速度变慢，如何设置需要根据实际应用

情况权衡。

在不同的应用场合，模拟设定的100.0% 所对应标称值的含义有所不同，具体请参考各应用部分的说明。
 以下几个图例为两种典型设定的情况：

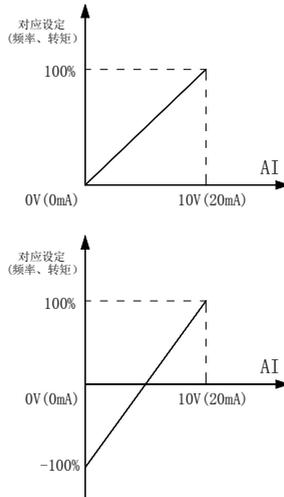


图5-2-5 模拟给定与设定量的对应关系

P2.18模拟量曲线2 最小输入	设定范围：0.00V~P2.20 【0.00V】
P2.19模拟量曲线2 最小输入对应设定	设定范围：-100.00%~100.0% 【0.0%】
P2.20模拟量曲线2 最大输入	设定范围：P2.18~10.00V 【10.00V】
P2.21模拟量曲线2 最大输入对应设定	设定范围：-100.00%~100.0% 【100.0%】
P2.22AI2输入滤波时间	设定范围：0.00~10.00s 【0.10s】

说明：

曲线2的功能及使用方法，请参照曲线1的说明。

P2.23 模拟量曲线3 最小输入	设定范围：0.00V~P2.25 【0.00V】
P2.24 模拟量曲线3 最小输入对应设定	设定范围：-100.00%~100.0% 【0.0%】
P2.25 模拟量曲线3 最大输入	设定范围：P2.23~10.00V 【10.00V】
P2.26 模拟量曲线3 最大输入对应设定	设定范围：-100.00%~100.0% 【100.0%】

说明：

曲线3 的功能及使用方法，请参照曲线1 的说明。

P2.28 X5端子脉冲下限频率	设定范围：0.00kHz~P2.30 【0.00kHz】
------------------	------------------------------

第五章 详细功能介绍

P2.29 X5端子脉冲下限频率对应设定	设定范围: -100.00%~100.0% 【0.0%】
P2.30 X5端子脉冲上限频率	设定范围: P2.28~50.00kHz 【50.00kHz】
P2.31 X5端子脉冲上限频率对应设定	设定范围: -100.00%~100.0% 【100.0%】
P2.32 X5端子脉冲滤波时间	设定范围: 0.00~10.00s 【0.10s】

说明:

此组功能码定义了当用X5端子脉冲作为设定输入方式时的对应关系。该组功能与曲线1的功能类似。

P2.33 模拟量曲线选择	设定范围: 321 【1~5】
---------------	-----------------

说明:

个位: AI1曲线选择1~5

1: 曲线1 (2点, 见P2.13~P2.16)	2: 曲线 2 (2点, 见P2.18~P2.21)
3: 曲线 3 (2点, 见P2.23~P2.26)	4: 曲线 4 (4点, 见A1.00~A1.07)
5: 曲线 5 (4点, 见A1.08~A1.15)	

十位: AI2曲线选择1~5 (同上)

百位: 保留

该功能码的个位、十位分别用于选择, 模拟量输入AI1、AI2 对应的设定曲线。2个模拟量输入可以分别选择5 种曲线中的任意一个。

曲线1、曲线2、曲线3 均为2点曲线, 在P2组功能码中设置, 而曲线4 与曲线5 均为4点曲线, 需要在A1组功能码中设置。

P2.34 模拟量低于最小输入设定选择	设定范围: 000 【0~1】
---------------------	-----------------

说明:

个位: AI1低于最小输入设定选择

0: AI1低于最小输入设定选择

0: AI1低于最小输入设定选择

十位: AI2低于最小输入设定选择 (0~1, 同上)

百位: 保留

该功能码用于设置, 当模拟量输入的电压小于所设定的“最小输入”时, 模拟量所对应的设定如何确定。该功能码的个位、十位, 分别对应模拟量输入AI1、AI2。

若选择为0, 则当模拟量输入低于“最小输入”时, 则该模拟量对应的设定, 为功能码确定的曲线“最小输入对应设定”(P2.14、P2.19、P2.24)。

若选择为1, 则当模拟量输入低于最小输入时, 则该模拟量对应的设定为0.0%。

P2.35 X1延迟时间	设定范围: 0.0~3600.0s 【0.0s】
P2.36 X2延迟时间	设定范围: 0.0~3600.0s 【0.0s】
P2.37 X3延迟时间	设定范围: 0.0~3600.0s 【0.0s】

说明:

用于设置X 端子状态发生变化时，变频器对该变化进行的延时时间。目前仅仅X1、X2、X3 具备设置延迟时间的功能。

P2.38 X端子有效模式选择1	设定范围：00000【0~1】
------------------	-----------------

说明:

个位：X1 端子有效状态设定

0：高电平有效

1：低电平有效

十位：X2 端子有效状态设定（0~1，同上）

百位：X3 端子有效状态设定（0~1，同上）

千位：X4 端子有效状态设定（0~1，同上）

万位：X5 端子有效状态设定（0~1，同上）

P2.40 AI2 输入信号选择	设定范围：0, 1【0】
------------------	--------------

0：电压信号

1：电流信号

AI2 支持电压/电流信号输入，需要通过跳线选择。当跳线选择为电压或电流时，同时需要设置P2.40与之相对应。

5.4 输出端子功能参数（P3组）

本变频器系列标配1个多功能继电器输出端子（TA-TB-TC）、1个DO 端子（可选择作为高速脉冲输出端子，也可选择作为集电极开路的开关量输出）、一个模拟量输出AO1。本系列变频器不支持扩展卡。

P3.00 DO输出选择	设定范围：0~1【0】
--------------	-------------

说明:

DO端子是可编程的复用端子。

0：开路集电极高速脉冲输出DOP：脉冲最高频率为100.00kHz，相关功能见P3.06。

1：开路集电极输出DOR：相关功能见P3.01。

P3.01 DOR开路集电极输出选择	设定范围：0~41【0】
P3.02 继电器输出功能选择（TA-TB-TC）	设定范围：0~41【2】

说明:

多功能输出端子功能说明如下：

0：无输出。

1：变频器运行中，当变频器有输出时，输出ON信号。

2：故障输出(故障停机)，当变频器发生故障且故障停机时，输出ON 信号。

3：频率水平检测FDT1输出，请参考功能码P5.19、P5.20 的说明。

- 4: 频率到达, 请参考功能码P5.21 的说明。
- 5: 零速运行中(停机时不输出), 变频器运行且输出频率为0时, 输出ON 信号。在变频器处于停机状态时, 该信号为OFF。
- 6: 电机过载预报警, 电动机过载保护动作之前, 根据过载预报警的阈值进行判断, 在超过预报警阈值后输出ON信号。电机过载参数设定参见功能码PB.00~PB.02。
- 7: 变频器过载预报警, 在变频器过载保护发生前10s, 输出ON 信号。
- 8: 设定计数脉冲值到达, 当计数值达到P7.08设定的值时, 输出ON信号。
- 9: 指定计数脉冲值到达, 当计数值达到P7.09设定的值时, 输出ON信号。计数功能参考P7组功能说明。
- 10: 长度到达, 当检测的实际长度超过P7.05 所设定的长度时, 输出ON信号。
- 11: 简易PLC循环完成, 当简易PLC运行完成一个循环后输出一个宽度为250ms的脉冲信号。
- 12: 累计运行时间到达, 变频器累计运行时间超过P5.17 所设定时间时, 输出ON信号。
- 13: 频率限定中, 当设定频率超出上限频率或者下限频率, 且变频器输出频率亦达到上限频率或者下限频率时, 输出ON信号。
- 14: 转矩限定中, 变频器在速度控制模式下, 当输出转矩达到转矩限定值时, 变频器处于失速保护状态, 同时输出ON信号。
- 15: 运行准备就绪, 当变频器主回路和控制回路电源已经稳定, 且变频器未检测到任何故障信息, 变频器处于可运行状态时, 输出ON信号。
- 16: $AI1 > AI2$, 当模拟量输入AI1 的值大于AI2的输入值时, 输出ON信号。
- 17: 上限频率到达, 当运行频率到达上限频率时, 输出ON 信号。
- 18: 下限频率到达(停机时不输出), 当运行频率到达下限频率时, 输出ON信号。停机状态下该信号为OFF。
- 19: 欠压状态输出, 变频器处于欠压状态时, 输出ON信号。
- 20: 通讯设定, 请参考通讯协议。
- 21: 保留
- 22: 保留
- 23: 零速运行中2(停机时也输出), 变频器输出频率为0时, 输出ON信号。停机状态下该信号也为ON。
- 24: 累计上电时间到达, 变频器累计上电时间(PH.13)超过P5.16 所设定时间时, 输出ON信号。
- 25: 频率水平检测FDT2 输出, 请参考功能码P5.28、P5.29 的说明。
- 26: 频率1到达输出, 请参考功能码P5.30、P5.31 的说明。
- 27: 频率2到达输出, 请参考功能码P5.32、P5.33的说明。
- 28: 电流1到达输出, 请参考功能码P5.38、P5.39的说明。
- 29: 电流2到达输出, 请参考功能码P5.40、P5.41的说明。
- 30: 定时到达输出, 当定时功能选择(P5.42)有效时, 变频器本次运行时间达到所设置定时时间后, 输出ON信号。
- 31: AI1输入超限, 当模拟量输入AI1 的值大于P5.46(AI1输入保护上限) 或小于P5.45(AI1输入保护下限) 时, 输出ON信号。

- 32: 掉载中, 变频器处于掉载状态时, 输出ON信号。
- 33: 反向运行中, 变频器处于反向运行时, 输出ON信号。
- 34: 零电流状态, 请参考功能码P5.34、P5.35的说明。
- 35: 模块温度到达, 逆变器模块散热器温度 (PH.07) 达到所设置的模块温度到达值 (P5.47) 时, 输出ON信号。
- 36: 软件电流超限, 请参考功能码P5.36、P5.37 的说明。
- 37: 下限频率到达(停机也输出), 当运行频率到达下限频率时, 输出ON信号。在停机状态该信号也为ON。
- 38: 告警输出, 当变频器发生故障, 且该故障的处理模式为继续运行时, 变频器告警输出。
- 39: 电机过温报警, 当电机温度达到PB.58 (电机过热预报报警阈值) 时, 输出ON信号。(电机温度可通过C0.34 查看)
- 40: 本次运行时间到达, 变频器本次开始运行时间超过P5.53所设定的时间时, 输出ON 信号。
- 41: 故障输出, 自由停机的故障且欠压不输出。

P3.06 DOP开路集电极高速脉冲输出选择	设定范围: 0~16 【0】
P3.07 AO1输出选择	设定范围: 0~16 【0】

说明:

DO开路集电极高速脉冲输出脉冲频率范围为0.01kHz~P3.09 (DO开路集电极输出最大频率), P3.09 可以在P0.01kHz~100.00kHz 之间设置。模拟量输出AO1输出范围为0V~10V, 或者0mA ~20mA。

其表示的相对应量的范围如下表所示:

设定值	功能	范围
0	运行频率	0~最大输出频率
1	设定频率	0~最大输出频率
2	输出电流	0~2倍电机额定电流
3	输出转矩	0~2倍电机额定转矩
4	输出功率	0~2倍电机额定功率
5	输出电压	0~1.2倍变频器额定电压
6	高速脉冲X5输入	0.01~100.00kHz
7	模拟量AI1输入	0~10V
8	模拟量AI2输入	0~10V/0~20mA
9	保留	
10	长度	0~最大设定长度
11	计数值	0~最大计数值
12	通讯设定	0.0%~100.0%
13	电机转速	0~最大输出频率对应的转速
14	输出电流	0.0~1000.0A

设定值	功能	范围
15	输出电压	0.0~1000.0V
16	电机输出转矩（实际值，相对电机的百分比）	-2倍电机额定转矩~2倍电机额定转矩

P3.09 DO输出最大频率	设定范围：0.01~100.00kHz 【50.00kHz】
P3.10 AO1零偏系数	设定范围：-100.0%~+100.0% 【0.0%】
P3.11 AO1增益	设定范围：-10.00 ~ +10.00 【1.00】

说明：

上述功能码一般用于修正模拟输出的零漂及输出幅值的偏差。也可以用于自定义所需要的AO输出曲线。若零偏用“b”表示，增益用k表示，实际输出用Y表示，标准输出用X表示，则实际输出为： $Y = kX + b$ ，其中，AO1的零偏系数100%对应10V（或者20mA），标准输出是指在没有零偏及增益修正下，输出0V~10V（或者0mA~20mA）对应模拟输出表示的量。例如：若模拟输出内容为运行频率，希望在频率为0时实际输出为8V（或16mA），如下图所示，则需将零偏设为“80%”；希望在频率为最大频率时实际输出3V（或6mA），如下图所示，则需将增益设为“-0.50”。

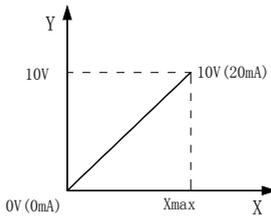


图5-3-1 无零偏或增益时的输出示意图

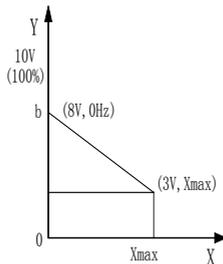


图5-3-2 带零偏或增益时的输出示意图(电压型)

零偏 $b = y - kx = y$ ($x=0$ 时) = 8V

零偏系数100%时对应10v,故 $b=8v$ 时

对应的零偏系数= $(8v/10v) \times 100\%=80\%$

$k=(y-b)/x=(\text{实际输出}-\text{零偏})/\text{标准输出}=(3v-8v)/10V=-0.5$

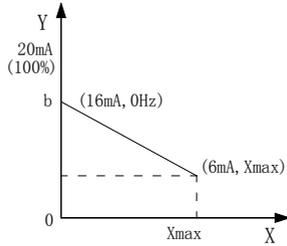


图5-3-3 带零偏或增益时的输出示意图（电流型）

零偏 $b=y-kx = y (x=0\text{时}) = 16\text{mA}$

零偏系数100%时对应20mA,故 $b=16\text{mA}$ 时

对应的零偏系数= $(16\text{mA}/20\text{mA}) \times 100\%=80\%$

$k=(y-b)/x=(\text{实际输出}-\text{零偏})/\text{标准输出}=(6\text{mA}-16\text{mA})/20\text{mA}=-0.5$

P3.17 DO开关量输出延迟时间	设定范围: 0.0~3600.0s 【0.0s】
P3.18 继电器输出延迟时间	设定范围: 0.0~3600.0s 【0.0s】

说明:

设置输出端子DO、继电器(TA-TB-TC)从状态发生改变到实际输出产生变化的延时时间。

P3.22 开关量输出有效状态选择	设定范围: 00000 【0~1】
-------------------	-------------------

说明:

定义DO端子开关量输出、继电器的输出逻辑。

0: 正逻辑, 数字量输出端子和相应的公共端连通为有效状态, 断开为无效状态;

1: 反逻辑, 数字量输出端子和相应的公共端连通为无效状态, 断开为有效状态。

个位: DO端子开关量输出有效状态选择

十位: 继电器有效状态设定(0~1, 同上)

百位~万位: 保留

P3.23 AO1 输出信号选择	设定范围: 0~1 【0】
------------------	---------------

0: 电压信号, 1: 电流信号。

AO1 支持电压/电流信号输出, 需要通过跳线选择。当跳线选择为电压或电流时, 同时需要设置P3.23与之相对应。

5.5 启停控制 (P4组)

P4.00 启动运行方式	设定范围: 0~2 【0】
--------------	---------------

说明:

0: 直接启动。若启动直流制动时间设置为0, 则变频器从启动频率开始运行。若启动直流制动时间不为0, 则先直流制动, 然后再从启动频率开始运行。适用小惯性负载, 在启动时电机可能有转动的场合。

第五章 详细功能介绍

1: 转速跟踪再启动。变频器先对电机的转速和方向进行判断,再以跟踪到的电机频率启动,对旋转中电机实施平滑无冲击启动。适用大惯性负载的瞬时停电再启动。为保证转速跟踪再启动的性能,需准确设置电机P1组参数。

2: 异步机预励磁启动。只对异步电机有效,用于在电机运行前先建立磁场。预励磁电流、预励磁时间参见功能码P4.05、P4.06说明。

若预励磁时间设置为0,则变频器取消预励磁过程,从启动频率开始启动。预励磁时间不为0,则先预励磁再启动,可以提高电机动态响应性能。

P4.01 转速跟踪方式	设定范围: 0~2【0】
--------------	--------------

说明:

- 0: 从停机频率开始。从停电时的频率向下跟踪,通常选用此种方式。。
- 1: 从工频开始。工频切换变频时使用,在停电时间较长再启动的情况使用。
- 2: 从最大频率开始。从最大频率向下跟踪,一般发电性负载使用。

P4.02 转速跟踪快慢	设定范围: 1~100【20】
--------------	-----------------

说明:

转速跟踪再启动时,选择转速跟踪的快慢。参数越大,则跟踪速度越快。但设置过大可能引起跟踪效果不可靠。

P4.03 直接启动开始频率	设定范围: 0.00~10.00 Hz【0.00Hz】
----------------	-----------------------------

P4.04 启动频率保持时间	设定范围: 0.0~100.0s【0.0s】
----------------	------------------------

说明:

设定合适的启动频率,可以增加启动时的转矩。变频器从启动频率(P4.03)开始运行,经过启动频率保持时间(P4.04)后,再按设定的加速时间加速到目标频率,若目标频率小于启动频率,变频器将处于待机状态。启动频率值不受下限频率限制。正反转换过程中,启动频率不起作用。

P4.05 启动前制动电流	设定范围: 0~100%【0%】
---------------	------------------

P4.06 启动前制动时间	设定范围: 0.0~100.0s【0.0s】
---------------	------------------------

说明:

P4.05启动前直流制动时,所加直流电流值,为变频器额定电流的百分比。

P4.06直流电流持续时间。若设定直流制动时间为0,则直流制动无效。

直流制动电流越大,制动力越大。

P4.07 加减速方式选择	设定范围: 0~2【0】
---------------	--------------

说明:

启动、运行过程中频率变化方式选择。

0: 直线型: 输出频率按照直线递增或递减。

1: 静态S曲线。在目标频率固定的情况下,输出频率按照S曲线递增或递减。适用在要求平缓启动或停机的场所使用,如电梯、输送带等。

2: 动态S曲线。在目标频率实时动态变化的情况下,输出频率按照S曲线实时递增或递减。适用在舒适

感要求较高及实时响应快速的场合。

P4.08 S曲线开始段时间比例	设定范围: 0.0% ~ (100.0%-P4.09) 【30.0%】
P4.09 S曲线结束段时间比例	设定范围: 0.0% ~ (100.0%-P4.08) 【30.0%】

说明:

功能码P4.08 和P4.09 分别定义了, 静态S曲线的起始段和结束段时间比例, 两个功能码要满足: $P4.08 + P4.09 \leq 100.0\%$ 。图6-1 中 t_1 即为参数P4.08定义的时间, 在此段时间内输出频率变化的斜率逐渐增大。 t_2 即为参数P4.09 定义的时间, 在此时间段内输出频率变化的斜率逐渐变化到0。在 t_1 和 t_2 之间的时间内, 输出频率变化的斜率是固定的, 即此区间进行直线加减速。

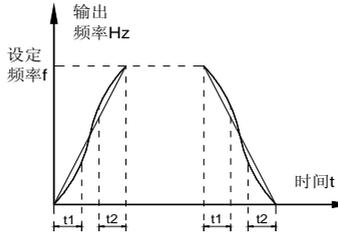


图5-4-1 静态S曲线示意图

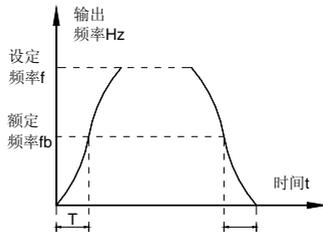


图5-4-2 动态S曲线示意

P4.10 停机方式选择	设定范围: 0~1 【0】
--------------	---------------

说明:

0: 减速停车

停机命令有效后, 变频器按照减速方式及定义的减速时间降低输出频率, 频率降为0后停机。

1: 自由停车

停机命令有效后, 变频器立即终止输出。负载按照机械惯性自由停车。

P4.11 停机制动开始频率	设定范围: 0.00Hz ~ P0.10 【0.00Hz】
P4.12 停机制动等待时间	设定范围: 0.0~36.0s 【0.0s】
P4.13 停机直流制动电流	设定范围: 0.0~100.0% 【0.0%】
P4.14 停机直流制动时间	设定范围: 0.0~36.0s 【0.0s】

说明:

停机制动开始频率: 减速停机过程中, 当到达该频率时, 开始停机直流制动。停机制动开始频率为0, 直流制动无效, 变频器按所设定的减速时间停车。

停机制动等待时间: 在停机直流制动开始前, 变频器封锁输出, 经过该延时后再开始直流制动。用于防止在速度较高时开始直流制动引起的过流故障。

停机直流制动电流: 指所加的直流制动量。该值越大, 制动力矩越大。

停机直流制动时间: 直流制动量所持续的时间。



图5-4-3 直流制动示意图

P4.15 制动使用率	设定范围: 0~100% 【100%】
-------------	---------------------

说明:

仅对内置制动单元的变频器有效。用于调整单元的占空比, 制动使用率高, 则制动单元动作占空比高, 制动效果强, 但是制动过程变频器母线电压波动较大。

P4.18 转速跟踪电流	设定范围: 30~200% 【机型确定】
--------------	----------------------

说明:

转速跟踪过程最大电流限制在“转速跟踪电流”设定值范围内。设定值太小, 转速跟踪的效果会变差。

P4.21 去磁时间	设定范围: 0.0~5.0s 【机型确定】
------------	-----------------------

说明:

去磁时间为停机与启动的最小间隔时间, 只有在转速跟踪功能开通后此功能码才会生效, 设定值太小容易引起过压故障。

5.6 辅助功能 (P5组)

P5.00 点动运行频率	设定范围: 0.00~P0.10 【2Hz】
P5.01 点动运行加速时间	设定范围: 0.0~6500.0s 【20s】
P5.02 点动运行减速时间	设定范围: 0.0~6500.0s 【20s】

说明:

定义点动时变频器的给定频率及加减速时间。点动运行时，启动方式固定为直接启动方式（P4.00=0），停机方式固定为减速停机（P4.10=0）。

P5.03 加速时间2	设定范围：0.0~6500.0s【机型确定】
P5.04 减速时间2	设定范围：0.0~6500.0s【机型确定】
P5.05 加速时间3	设定范围：0.0~6500.0s【机型确定】
P5.06 减速时间3	设定范围：0.0~6500.0s【机型确定】
P5.07 加速时间4	设定范围：0.0~6500.0s【机型确定】
P5.08 减速时间4	设定范围：0.0~6500.0s【机型确定】

说明：

加减速时间能在P0.17和P0.18及上述三组加减速时间之间选择。其含义均相同，具体请参阅P0.17和P0.18相关说明。

可以通过多功能数字输入端子的不同组合来选择变频器运行过程中的加减速时间，具体使用方法请参考功能码P2.01~P2.05 中的相关说明。

P5.09 跳跃频率1	设定范围：0.00Hz ~P0.10【0Hz】
P5.10 跳跃频率2	设定范围：0.00Hz ~P0.10【0Hz】
P5.11 跳跃频率幅度	设定范围：0.00Hz ~P0.10【0Hz】

说明：

当设定频率在跳跃频率范围内时，实际运行频率将是跳跃频率边界。

通过设置跳跃频率，使变频器避开负载的机械共振点。本变频器可设置两个跳跃频率点。若将两个跳跃频率点均设为0，则此功能不起作用。

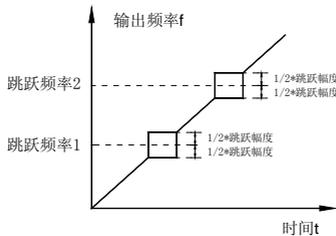
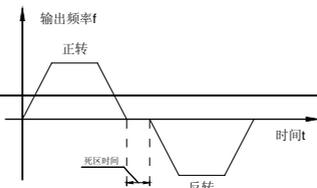


图5-5-1 跳跃频率示意图

P5.12 正反转死区时间	设定范围：0.0~3000.0s【0.0s】
---------------	------------------------

说明：

设定变频器正反转过渡过程中，在输出0Hz 处的过渡时间，如下图所示：



0: 不保护

1: 保护

说明:

若该参数设置为1, 如果变频器上电时刻运行命令有效(例如端子运行命令上电前为闭合状态), 则变频器不响应运行命令, 必须先将运行命令撤除一次, 运行命令再次有效后变频器才响应。另外, 若该参数设置为1, 如果变频器故障复位时刻运行命令有效, 变频器也不响应运行命令, 必须先将运行命令撤除才能消除运行保护状态。设置该参数为1, 可以防止在不知情的情况下, 发生上电时或者故障复位时, 电机响应运行命令而造成的危险。

P5.19 FDT1电平检测值	设定范围: 0.00~P0.10 【50.00Hz】
P5.20 FDT1滞后检测值	设定范围: 0.0~100.0% 【5.0%】

说明:

当运行频率高于频率检测值时, 变频器多功能输出Y输出ON信号, 而频率低于检测值一定频率值后, Y输出ON信号取消。上述参数用于设定输出频率的检测值, 及输出动作解除的滞后值。其中P5.20 是滞后频率相对于频率检测值P5.19 的百分比。下图为FDT 功能的示意图。

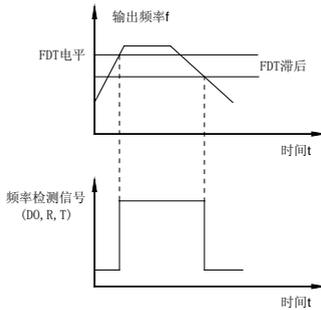


图5-5-3 FDT电平示意图

P5.21 频率到达检出幅度	设定范围: 0.0~100.0% 【0.0%】
----------------	-------------------------

说明:

变频器的运行频率, 处于目标频率一定范围时, 变频器多功能Y 输出ON信号。

该参数用于设定频率到达的检测范围, 该参数是相对于最大频率的百分比。下图为频率到达的示意图。

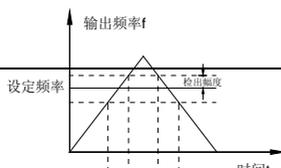


图5-5-4 频率到达检出幅值示意图

P5.22 加减速过程中跳跃频率是否有效	设定范围：0~1【0】
----------------------	-------------

0：无效

1：有效

说明：

设定为有效时，当运行频率在跳跃频率范围时，实际运行频率会跳过设定的跳跃频率边界。下图为加减速过程中跳跃频率有效的示意图。

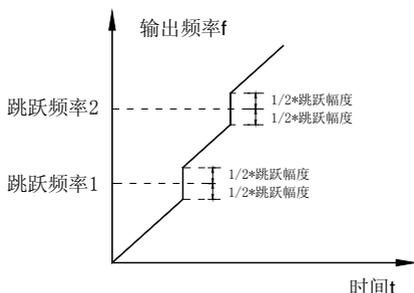


图5-5-5 加减速过程中跳跃频率有效示意图

P5.25 加速时间1 与加速时间2 切换频率点	设定范围：0.00Hz ~P0.10【0.00Hz】
P5.26 减速时间1 与减速时间2 切换频率点	设定范围：0.00Hz ~P0.10【0.00Hz】

说明：

该功能在电机选择为电机1，且未通过X 端子切换选择加减速时间时有效。用于在变频器运行过程中，不通过X端子而是根据运行频率范围，自行选择不同加减速时间。

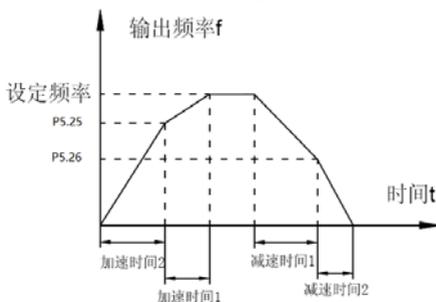


图5-5-6 加减速时间切换示意图

在加速过程中，如果运行频率小于P5.25 则选择加速时间2；如果运行频率大于P5.25 则选择加速时间1。
在减速过程中，如果运行频率大于P5.26 则选择减速时间1，如果运行频率小于P5.26 则选择减速时间2。

P5.27 端子点动优先	设定范围：0~1【0】
--------------	-------------

0：无效

1：有效

说明：

当端子点动优先有效时，若运行过程中出现端子点动命令，则变频器切换为端子点动运行状态。

P5.28 频率检测值FDT2	设定范围：0.00Hz ~P0.10【50.00Hz】
P5.29 频率检测滞后值FDT2	设定范围：0.0~100.0%【5.0%】

说明：

该频率检测功能与FDT1 的功能相同，请参考FDT1 的相关说明。

P5.30 任意到达频率检测值1	设定范围：0.00Hz ~P0.10【50.00Hz】
P5.31 任意到达频率检出宽度1	设定范围：0.0~100.0%【0.0%】
P5.32 任意到达频率检测值2	设定范围：0.00Hz~P0.10【50.00Hz】
P5.33 任意到达频率检出宽度2	设定范围：0.0~100.0%【0.0%】

说明：

当变频器的输出频率，在任意到达频率检测值的正负检出幅度范围内时，多功能Y输出ON信号。

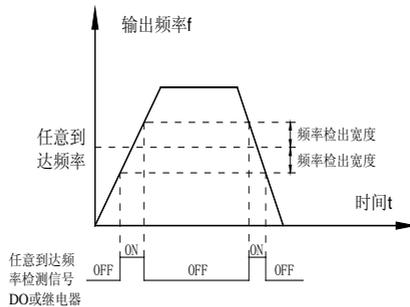


图5-5-7 任意到达频率检测示意图

P5.34 零电流检测水平	设定范围：0.0~300.0%【5.0%】
P5.35 零电流检测延迟时间	设定范围：0.00~600.00s【0.10s】

说明：

当变频器的输出电流，小于或等于零电流检测水平，且持续时间超过零电流检测延迟时间，变频器多功能Y输出ON信号。

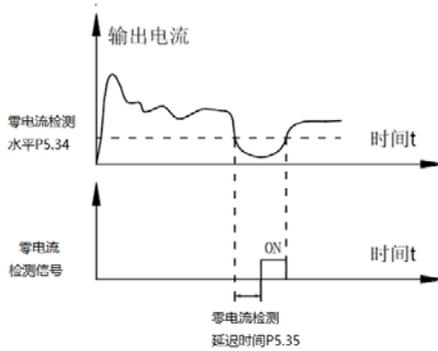


图5-5-8 零电流检测示意

P5.36 输出电流超限值	设定范围：0.1~300.0% 【200.0%】
P5.37 输出电流超限检测延迟时间	设定范围：0.00~600.00s 【0.0s】

说明：

当变频器的输出电流大于或超限检测点，且持续时间超过软件过流点检测延迟时间，变频器多功能Y输出ON信号，

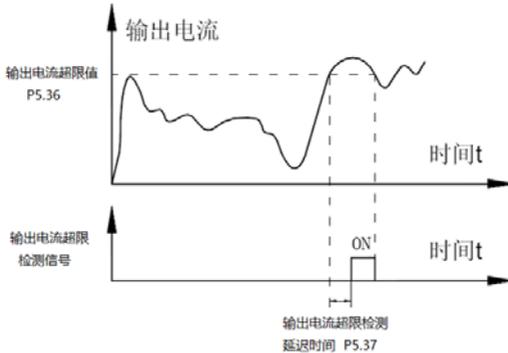


图5-5-9 输出电流超限检测示意图

P5.38 任意到达电流1	设定范围：0.0~300.0% 【100.0%】
P5.39 任意到达电流1宽度	设定范围：0.0~300.0% 【0.0%】
P5.40 任意到达电流2	设定范围：0.0~300.0% 【100.0%】
P5.41 任意到达电流2宽度	设定范围：0.0~300.0% 【0.0%】

说明：

当变频器的输出电流，在设定任意到达电流的正负检出宽度内时，变频器多功能Y 输出ON信号。

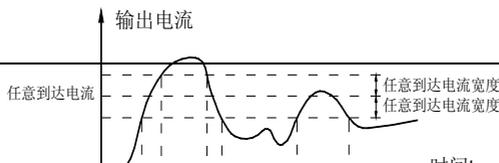


图5-5-10 任意到达频率检测示意图

P5.42 定时功能选择	设定范围: 0~1 【0】
--------------	---------------

0: 无效

1: 有效

P5.43 定时运行时间选择	设定范围: 0~3 【0】
----------------	---------------

0: P5.44 设定

1: AI1

2: AI2

说明:

模拟输入量程100% 对应P5.44

P5.44 定时运行时间	设定范围: 0.0~6500.0Min 【0.0Min】
--------------	------------------------------

说明:

P5.42 定时功能选择有效时,变频器启动时开始计时,到达设定定时运行时间后,变频器自动停机,同时多功能Y输出ON 信号。变频器每次启动时,都从0开始计时,定时剩余运行时间可通过C0.20 查看。定时运行时间由P5.43、P5.44 设置。

P5.45 AI1输入电压保护值下限	设定范围: 0.0V~P5.46 【3.10V】
--------------------	--------------------------

P5.46 AI1输入电压保护值上限	设定范围: P5.45~11.0V 【6.80V】
--------------------	---------------------------

说明:

当模拟量输入AI1的值大于P5.46,或AI1 输入小于P5.45 时,变频器多功能Y输出“AI1 输入超限”ON信号,用于指示AI1的输入电压是否在设定范围内。

P5.47 模块温度到达	设定范围: 0~100℃ 【75℃】
--------------	--------------------

说明:

逆变器散热器温度达到该温度时,变频器多功能Y 输出“模块温度到达”ON 信号。

P5.48 散热风扇控制	设定范围: 0~1 【0】
--------------	---------------

0: 运行时风扇运转

1: 上电风扇运转

说明:

用于选择散热风扇的动作模式,选择为0 时,变频器在运行状态下风扇运转,停机状态下如果散热器温度高于40 度则风扇运转,停机状态下散热器低于40 度时风扇不运转。选择为1 时,风扇在上电后一致运转。

P5.49 唤醒频率	设定范围: P5.51~ P0.10 【0.00Hz】
------------	-----------------------------

P5.50 唤醒延迟时间	设定范围: 0.0~6500.0s 【0.0s】
--------------	--------------------------

P5.51 休眠频率	设定范围：0.00Hz~P5.49 【0.00Hz】
P5.52 休眠延迟时间	设定范围：0.0~6500.0s 【0.0s】

说明：

这组参数用于实现供水应用中的休眠和唤醒功能。

变频器运行过程中，当设定频率小于等于P5.51 休眠频率时，经过P5.52 延迟时间后，变频器进入休眠状态，并自动停机。若变频器处于休眠状态，且当前运行命令有效，则当设定频率大于等于P5.49唤醒频率时，经过时间P5.50 延迟时间后，变频器开始启动。一般情况下，请设置唤醒频率大于等于休眠频率。设定唤醒频率和休眠频率均为0.00Hz，则休眠和唤醒功能无效。在启用休眠功能时，若频率源使用PID，则休眠状态PID 是否运算，受功能码P6.28 的影响，此时必须选择PID 停机时运算（P6.28=1）。

P5.53 本次运行到达时间	设定范围：0.0~6500.0Min 【0.0Min】
----------------	-----------------------------

说明：

当本次启动的运行时间到达此时间后，变频器多功能数字Y输出“本次运行时间到达”ON信号。

P5.54 输出功率校正系数	设定范围：0.0~200.0% 【100.0%】
----------------	--------------------------

说明：

当输出功率(C0.05) 与期望值不对应时，可以通过该值对输出功率进行线性校正。

5.7 过程控制PID功能（P6组）

PID 控制是过程控制的一种常用方法，通过对被控量反馈信号与目标信号的差量进行比例、积分、微分运算，通过调整变频器的输出频率，构成闭环系统，使被控量稳定在目标值。适用于流量控制、压力控制及温度控制等过程控制场合，下图为过程PID 的控制原理框图。

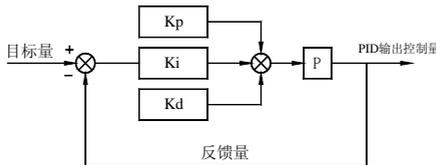


图5-6-1 过程PID 原理框图

P6.00 PID 给定源	设定范围：0~6 【0】
0: P6.01 设定	1: AI1
2: AI2	
4: 高速脉冲X5	5: 通讯
6: 多段指令	
P6.01 PID数值给定	设定范围：0.0~100.0% 【50.0%】

说明：

此参数用于选择过程PID的目标量给定通道。过程PID的设定目标量为相对值，设定范围为0.0~100.0%。同样PID的反馈量也是相对量，PID的作用就是使这两个相对量相同。

P6.02 PID反馈源	设定范围：0~8【0】
0: AI1	1: AI2
	3: AI1-AI2
4: 高速脉冲X5	5: 通讯
6: AI1+AI2	7: Max(AI1,AI2)
8: Min(AI1,AI2)	

此参数用于选择过程PID的反馈信号通道。过程PID的反馈量也为相对值，设定范围为0.0~100.0%。

P6.03 PID作用方向	设定范围：0~1【0】
0: 正作用	1: 反作用

说明：

正作用：当PID的反馈信号小于给定量时，变频器输出频率上升。如收卷的张力控制场合。反作用：当PID的反馈信号小于给定量时，变频器输出频率下降。如放卷的张力控制场合。该功能受多功能端子PID作用方向取反（功能35）的影响，使用中需要注意。

P6.04 PID给定反馈量程	设定范围：0~65535【1000】
------------------------	---------------------------

说明：

PID给定反馈量程是无量纲单位，用于PID给定显示C0.15与PID反馈显示C0.16。

PID的给定反馈的相对值100.0%，对应给定反馈量程P6.04。例如如果P6.04设置为2000，则当PID给定100.0%时，PID给定显示C0.15为2000。

P6.05 比例增益Kp1	设定范围：0.0~100.0【20.0】
P6.06 积分时间Ti1	设定范围：0.01~10.00s【2.00s】
P6.07 微分时间Td1	设定范围：0.00~10.00s【0.00s】

说明：

比例增益Kp1：

决定整个PID调节器的调节强度，Kp1越大调节强度越大。该参数100.0表示当PID反馈量和给定量的偏差为100.0%时，PID调节器对输出频率指令的调节幅度为最大频率。

积分时间Ti1：

决定PID调节器积分调节的强度。积分时间越短调节强度越大。积分时间是指当PID反馈量和给定量的偏差为100.0%时，积分调节器经过该时间连续调整，调整量达到最大频率。

微分时间Td1：

决定PID调节器对偏差变化率调节的强度。微分时间越长调节强度越大。微分时间是指当反馈量在该时间内变化100.0%，微分调节器的调整量为最大频率。

P6.08 PID反转截止频率	设定范围：0.00Hz~P0.10【2.00Hz】
------------------------	----------------------------------

说明：

第五章 详细功能介绍

有些情况下，只有当PID 输出频率为负值（即变频器反转）时，PID 才有可能把给定量与反馈量控制到相同的状态，但是过高的反转频率对有些场合是不允许的，P6.08 用来确定反转频率上限。当频率源为主+ 辅（PID）时，PID 反向截止频率上限不受限制，即P6.08 无效。

P6.09 PID偏差极限	设定范围：0.0~100.0%【0.0%】
---------------	-----------------------

说明：

当PID 给定量与反馈量之间的偏差小于P6.09 时，PID 停止调节动作。这样给定与反馈的偏差较小时输出频率稳定不变，对有些闭环控制场合很有效。

P6.10 PID微分限幅	设定范围：0.00~100.00%【0.10%】
---------------	--------------------------

说明：

PID 调节器中，微分的作用是比较敏感的，很容易造成系统振荡，为此，一般都把PID 微分的作用限制在一个较小范围，P6.10 是用来设置PID 微分输出的范围。

P6.11 PID给定变化时间	设定范围：0.00~650.00s【0.00s】
-----------------	--------------------------

说明：

PID 给定变化时间，指PID 给定值由0.0% 变化到100.0% 所需时间。当PID 给定发生变化时，PID 给定值按照给定变化时间线性变化，降低给定发生突变对系统造成的不利影响。

P6.12 PID反馈滤波时间	设定范围：0.00~60.00s【0.00s】
-----------------	-------------------------

P6.13 PID输出滤波时间	设定范围：0.00~60.00s【0.00s】
-----------------	-------------------------

说明：

P6.12 用于对PID 反馈量进行滤波，该滤波有利于降低反馈量被干扰的影响，但是会带来过程闭环系统的响应性能下降。P6.13 用于对PID 输出频率进行滤波，该滤波会减弱变频器输出频率的突变，但是同样会带来过程闭环系统的响应性能下降。

P6.15 比例增益Kp2	设定范围：0.0~100.0【20.0】
---------------	----------------------

P6.16 积分时间Ti2	设定范围：0.01~10.00s【2.00s】
---------------	-------------------------

P6.17 微分时间Td2	设定范围：0.000~10.000s【0.000s】
---------------	----------------------------

P6.18 PID参数切换条件	设定范围：0~3【0】
-----------------	-------------

0：不切换

1：通过X端子切换

2：根据偏差自动切换

3：根据运行频率自动切换

P6.19 PID参数切换偏差1	设定范围：0.0%~P6.20【20.0%】
------------------	------------------------

P6.20 PID参数切换偏差2	设定范围：P6.19~100.0%【80.0%】
------------------	--------------------------

说明：

在某些应用场合，一组PID 参数不能满足整个运行过程的需求，需要不同情况下采用不同PID参数。这组功能码用于两组PID 参数切换的。其中调节器参数P6.15~P6.17的设置方式，与参数P6.05~P6.07类似。两组PID 参数可以通过多功能数字X 端子切换，也可以根据PID 的偏差自动切换。选择为多功能X 端子切换时，多功能端子功能选择要设置为43（PID 参数切换端子），当该端子无效时选择参数组1（P6.05~P6.07），

端子有效时选择参数组2 (P6.15~P6.17)。选择为自动切换时, 给定与反馈之间偏差绝对值小于PID 参数切换偏差1 P6.19 时, PID 参数选择参数组1。给定与反馈之间偏差绝对值大于PID 切换偏差2 P6.20时, PID参数选择选择参数组2。给定与反馈之间偏差处于切换偏差1和切换偏差2之间时, PID 参数为两组PID 参数线性插补值, 如下图 所示。

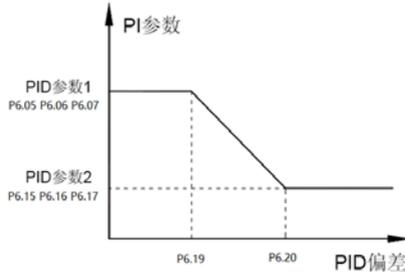


图5-6-2 PID 参数切换图

P6.21 PID初值	设定范围: 0.0~100.0% 【0.0%】
P6.22 PID初值保持时间	设定范围: 0.00~650.00s 【0.00s】

说明:

变频器启动时, PID 输出固定为PID 初值P6.21, 持续PID 初值保持时间P6.22 后, PID 才开始闭环调节运算, 如下图。

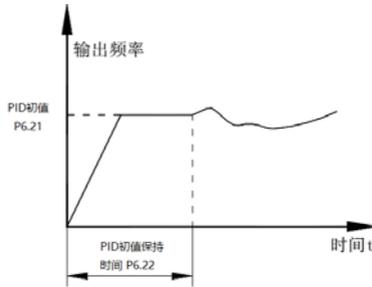


图5-6-3 PID初值功能示意图

P6.23 两次输出偏差正向最大值	设定范围: 0.00~100.0% 【1.00%】
P6.24 两次输出偏差反向最大值	设定范围: 0.00~100.0% 【1.00%】

说明:

此功能用来限值PID输出两拍 (2ms/ 拍) 之间的差值, 以便抑制PID 输出变化过快, 使变频器运行趋于稳定。P6.23和P6.24分别对应, 正向和反向时的输出偏差绝对值的最大值。

P6.25 PID积分属性	设定范围: 0~1 【00】
---------------	----------------

说明:

个位: 积分分离

0: 无效

1: 有效

十位: 输出到限值后是否停止积分

0: 继续积分

1: 停止积分

积分分离: 若设置积分分离有效, 则当多功能数字X 积分暂停(功能22)有效时, PID 的积分停止运算, 此时PID 仅比例和微分作用有效。在积分分离选择为无效时, 无论多功能数字X 是否有效, 积分分离都无效。

输出到限值后是否停止积分: 在PID 运算输出到达最大值或最小值后, 可以选择是否停止积分作用。若选择为停止积分, 则此时PID 积分停止计算, 这可能有助于降低PID 的超调量。

P6.26 PID反馈丢失检测值	设定范围: 0.0%: 不判断反馈丢失0.1~100.0%【0.0%】
P6.27 PID反馈丢失检测时间	设定范围: 0.0s~20.0s【0.0s】

说明:

此功能码用来判断PID 反馈是否丢失。当PID 反馈量小于反馈丢失检测值P6.26, 且持续时间超过PID 反馈丢失检测时间P6.27 后, 变频器报警故障Pid1, 并根据所选择故障处理方式处理。

P6.28 PID停机运算	设定范围: 0~1【0】
---------------	--------------

0: 停机不运算

1: 停机运算

说明:

用于选择PID 停机状态下, PID 是否继续运算。一般应用场合, 在停机状态下PID 应该停止运算。

5.8 摆频、定长和计数 (P7组)

摆频功能适用于纺织、化纤等行业, 以及需要横动、卷绕功能的场合。使用摆频功能时, 变频器最好选择V/F模式。

摆频功能是指变频器输出频率, 以设定频率为中心进行上下摆动, 运行频率在时间轴的轨迹如下图所示, 其中摆动幅度由P7.00 和P7.01 设定, 当P7.01 设为0 时摆幅为0, 此时摆频不起作用。

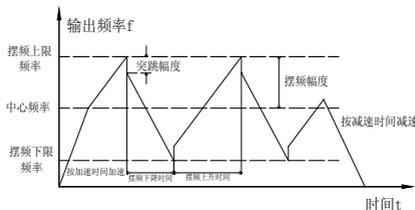


图5-7-1 摆频运行示意图

P7.00 摆幅设定方式	设定范围: 0~1【0】
--------------	--------------

0: 相对中心频率 (P0.07 频率源), 为变摆幅系统。摆幅随中心频率 (设定频率) 的变化而变化。

1: 相对最大频率 (P0.10), 为定摆幅系统, 摆幅固定。

P7.01 摆频幅度	设定范围: 0.0~100.0%【0.0%】
------------	------------------------

P7.02 突跳频率幅度	设定范围: 0.0~50.0%【0.0%】
--------------	-----------------------

说明:

当设置摆幅相对于中心频率（P7.00=0）时，摆幅 $AW = \text{频率源}P0.07 \times \text{摆幅幅度}P7.01$ 。当设置摆幅相对于最大频率（P7.00=1）时，摆幅 $AW = \text{最大频率}P0.10 \times \text{摆幅幅度}P7.01$ 。突跳频率幅度为摆频运行时，突跳频率相对于摆幅的频率百分比，即：突调频率=摆幅 $AW \times \text{突跳频率幅度}P7.02$ 。如选择摆幅相对于中心频率（P7.00=0），突调频率是变化值。如选择摆幅相对于最大频率（P7.00=1），突调频率是固定值。摆频运行频率，受上限频率和下限频率的约束。

P7.03 摆频周期	设定范围：0.0s~3000.0s 【10.0s】
P7.04 三角波上升时间系数	设定范围：0.0~100.0% 【50.0%】

说明：

三角波上升时间系数P7.04，是三角波上升时间相对摆频周期P7.03的时间百分比。

三角波上升时间=摆频周期P7.03×三角波上升时间系数P7.04，单位为秒。

三角波下降时间=摆频周期P7.03×（1-三角波上升时间系数P7.04），单位为秒。

P7.05 设定长度	设定范围：0~65535m 【1000m】
P7.06 实际长度	设定范围：0~65535m 【0m】
P7.07 每米脉冲数	设定范围：0.1~6553.5 【100.0】

说明：

长度信息需要通过多功能数字输入端子采集，端子采样的脉冲个数与每米脉冲数P7.07相除，可计算得到实际长P7.06。当实际长度大于设定长度P7.05时，多功能数字Y输出“长度到达”ON信号。

定长控制过程中，可以通过多功能X端子，进行长度复位操作（X端子功能选择为28），具体请参考P2.00~P2.09。

应用中需要将相应的输入端子功能设为“长度计数输入”（功能27），在脉冲频率较高时，必须使用X5端口。

P7.08 设定计数值	设定范围：1~65535 【1000】
P7.09 指定计数值	设定范围：1~65535 【1000】

说明：

计数值需要通过多功能数字输入端子采集。应用中需要将相应的输入端子功能设为“计数器输入”（功能25）。在脉冲频率较高时，必须使用X5端子。当计数值到达指定计数值P7.09时，多功能数字Y输出“指定计数值到达”ON信号，此时计数器继续计数；当计数值到达设定计数值P7.08时，多功能数字Y输出“设定计数值到达”ON信号，此时如有脉冲输入计数器继续计数，直到最大计数值65535，此时“指定计数值到达”和“设定计数值到达”ON信号保持，需要计数复位输入才能清除。指定计数值P7.09不应大于设定计数值P7.08。

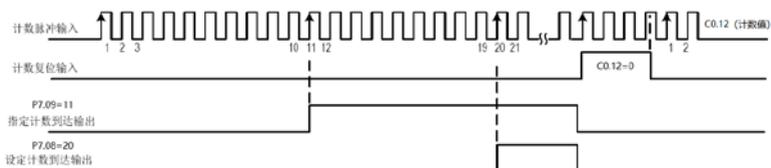


图 5-8-2 设定计数值和指定计数值示意图

5.9 多段指令及简易PLC功能（P8组）

P8.00 多段速0	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.01 多段速1	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.02 多段速2	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.03 多段速3	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.04 多段速4	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.05 多段速5	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.06 多段速6	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.07 多段速7	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.08 多段速8	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.09 多段速9	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.10 多段速10	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.11 多段速11	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.12 多段速12	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.13 多段速13	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.14 多段速14	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】
P8.15 多段速15	设定范围: -100.0~100.0% 【0.0%】

说明:

多段指令可以用在三个场合：作为频率源、作为VF 分离的电压源、作为过程PID 的设定源。三种应用场合下，多段指令的量纲为相对值，范围-100.0%~100.0%，当作为频率源时其为相对最大频率的百分比；作为VF 分离电压源时，为相对于电机额定电压的百分比；而由于PID给定本来为相对值，多段指令作为PID 设定源不需要量纲转换。多段指令需要根据多功能数字X端子的不同状态，进行切换选择，具体请参考P2组相关说明。

P8.16 简易PLC运行方式	设定范围: 0~2 【0】
-----------------	---------------

说明:

- 0: 运行一次后停机。变频器完成一个单循环后自动停机，需要再次给出运行命令才能启动。
- 1: 运行一次后保持最终值运行。变频器完成一个单循环后自动保持最后一段的运行频率、方向。
- 2: 循环运行。变频器完成一个循环后自动开始进行下一个循环，直到有停机命令时，系统停机。

P8.17 简易PLC掉电记忆选择	设定范围: 0~1 【00】
-------------------	----------------

说明:

个位: 掉电记忆选择

0: 掉电不记忆

1: 掉电记忆

十位: 停机记忆选择

0: 停机不记忆

1: 停机记忆

PLC 掉电记忆是指记忆掉电前PLC 的运行阶段及运行频率，下次上电时从记忆阶段继续运行。选择不记忆，则每次上电都重新开始PLC 过程。PLC 停机记忆是停机时记录前一次PLC 的运行阶段及运行频率，下次运行时从记忆阶段继续运行。选择不记忆，则每次启动都重新开始PLC 过程。

P8.18简易PLC第0 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.19简易PLC第0 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.20简易PLC第1 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.21简易PLC第1 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.22简易PLC第2 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.23简易PLC第2 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.24简易PLC第3 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.25简易PLC第3 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.26简易PLC第4 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.27简易PLC第4 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.28简易PLC第5 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.29简易PLC第5 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.30简易PLC第6 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.31简易PLC第6 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.32简易PLC第7 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.33简易PLC第7 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.34简易PLC第8段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.35简易PLC第8段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.36简易PLC第9段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.37简易PLC第9段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.38简易PLC第10 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.39简易PLC第10 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.40简易PLC第11 段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.41简易PLC第11段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.42简易PLC第12段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.43简易PLC第12 段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】
P8.44简易PLC第13段运行时间	设定范围: 0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.45简易PLC第13段加减速时间	设定范围: 0~3 【0】

P8.46简易PLC第14 段运行时间	设定范围：0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.47简易PLC第14段加减速时间	设定范围：0~3 【0】
P8.48简易PLC第15 段运行时间	设定范围：0~6500.0s(h) 【0.0s(h)】
P8.49简易PLC第15段加减速时间	设定范围：0~3 【0】

P8.50 简易PLC运行时间单位	设定范围：0~1 【0】
-------------------	--------------

0: S (秒)

1: h (小时)

P8.51 多段速0给定方式	设定范围：0~6 【0】
0: 功能码P8.00 给定	1: AI1
2: AI2	3: 保留
4: X5	5: PID
6: 设定频率(P0.08) 给定, UP/DOWN 可修改	

说明:

此参数决定多段指令0 的给定通道。多段指令0 除可以选择P8.00 外, 还有多种其他选项, 方便在多短指令与其他给定方式之间切换。在多段指令作为频率源或者简易PLC 作为频率源时, 均可容易实现两种频率源的切换。

5.10 V/F控制参数 (P9组)

本组功能码仅对V/F控制有效, 对矢量控制无效。V/F 控制适合于风机、水泵等通用性负载, 或一台变频器带多台电机, 或变频器功率与电机功率差异较大的应用场合。

P9.00 V/F曲线设定	设定范围：0~11 【0】
---------------	---------------

0: 直线V/F

1: 多点V/F

2: 平方V/F

3: 1.2 次方V/F

4: 1.4 次方V/F

6: 1.6 次方V/F

8: 1.8 次方V/F

9: 保留

10: VF 完全分离模式

11: VF 半分离模式

说明:

0: 直线V/F。适合于普通恒转矩负载。

1: 多点V/F。适合脱水机、离心机等特殊负载。此时通过设置P9.03~P9.08 参数, 可以获得任意的VF 关系曲线。

2: 平方V/F。适合于风机、水泵等离心负载。

3~8: 介于直线VF 与平方VF 之间的VF 关系曲线。

10: VF 完全分离模式。此时变频器的输出频率与输出电压相互独立, 输出频率由频率源确定, 而输出

电压由P9.13 (VF 分离电压源) 确定。VF 完全分离模式，一般应用在感应加热、逆变电源、力矩电机控制等场合。

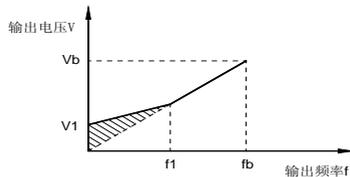
11: VF 半分离模式。

这种情况下V 与F 是成比例的，但是比例关系可以通过电压源P9.13 设置，且V 与F 的关系也与P1 组的电机额定电压与额定频率有关。假设电压源输入为X (X 为0~100% 的值)，则变频器输出电压V 与频率F 的关系为： $V/F=2 * X * (电机额定电压) / (电机额定频率)$

P9.01 转矩提升	设定范围：0.0~30%【机型设定】
P9.02 转矩提升截止频率	设定范围：0.00Hz~最大输出频率【50.00Hz】

说明：

为了补偿V/F控制低频转矩特性，对低频时变频器输出电压做一些提升补偿。但是转矩提升设置过大，电机容易过热，变频器容易过流。当负载较重而电机启动力矩不够时，建议增大此参数。在负荷较轻时可减小转矩提升。当转矩提升设置为0.0 时，变频器为自动转矩提升，此时变频器根据电机定子电阻等参数自动计算需要的转矩提升值。转矩提升转矩截止频率：在此频率之下，转矩提升转矩有效，超过此设定频率，转矩提升失效,具体见图4-5 说明。



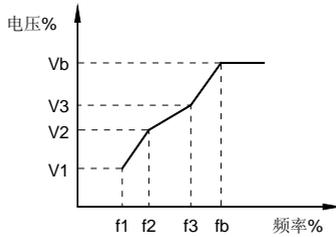
V1: 手动转矩提升电压 Vb: 最大输出电压 f1: 手动转矩提升截止频率 fb: 额定运行频率

图5-9-1 手动转矩提升示意图

P9.03 多点VF频率点F1	设定范围：0.00Hz~P9.05【0.00Hz】
P9.04 多点VF电压点V1	设定范围：0.0~100.0%【0.00Hz】
P9.05 多点VF频率点F2	设定范围：P9.03~P9.07【0.00Hz】
P9.06 多点VF电压点V2	设定范围：0.0~100.0%【0.0%】
P9.07 多点VF频率点F3	设定范围：P9.05~电机额定频率(P1.04)【0.00Hz】 注：第2电机额定频率为PC.04
P9.08 多点VF电压点V3	设定范围：0.0~100.0%【0.0%】

说明：

P9.03~P9.08 六个参数定义多段V/F 曲线。多点V/F 的曲线要根据电机的负载特性来设定，需要注意的是，三个电压点和频率点的关系必须满足： $V1 < V2 < V3$, $F1 < F2 < F3$ 。图4-6 为多点VF 曲线的设定示意图。低频时电压设定过高可能会造成电机过热甚至烧毁，变频器可能会过流失速或过电流保护。



V1-V3: 多段速V/F第1-3段电压百分比
 F1-F3: 多段速V/F第1-3段频率百分比
 Vb: 电机额定电压, Fb: 电机额定运行频率

图5-9-2 多点V/F 曲线设定示意图

通过设定速度调节器的比例系数和积分时间，可以调节矢量控制的速度环动态响应特性。增加比例增益，减小积分时间，均可加快速度环的动态响应，但比例增益过大或积分时间过小均容易导致系统振荡，超过过大。比例增益过小也容易导致系统稳态振荡，且有可能存在速度静差。速度环PI参数与系统的惯性关系密切，针对不同的负载特性需要在缺省PI参数的基础上进行调整，以满足各种场合的需求。

P9.09 VF转差补偿增益	设定范围: 0%~200.0%【0.0%】
----------------	-----------------------

说明:

该参数只对异步电机有效。

VF转差补偿，可以补偿异步电机在负载增加时产生的电机转速偏差，使负载变化时电机的转速能够基本保持稳定。VF转差补偿增益设置为100.0%，表示在电机带额定负载时补偿的转差为电机额定滑差，而电机额定转差，变频器通过PI组电机额定频率与额定转速自行计算获得。调整VF转差补偿增益时，一般以当额定负载下，电机转速与目标转速基本相同为原则。当电机转速与目标值不同时，需要适当微调该增益。

P9.10 VF过励磁增益	设定范围: 0~200【64】
---------------	-----------------

说明:

在变频器减速过程中，过励磁控制可以抑制母线电压上升，避免出现过压故障。过励磁增益越大，抑制效果越强。对变频器减速过程容易过压报警的场合，需要提高过励磁增益。但过励磁增益过大，容易导致输出电流增大，需要在应用中权衡。对惯量很小的场合，电机减速中不会出现电压上升，则建议设置过励磁增益为0；对有制动电阻的场合，也建议过励磁增益设置为0。

P9.11 VF振荡抑制增益	设定范围: 0~100【40】
----------------	-----------------

说明:

该增益的选择方法是在有效抑制振荡的前提下尽量取小，以免对VF运行产生不利的影 响。在电机无振荡现象时请选择该增益为0。只有在电机明显振荡时，才需适当增加该增益，增益越大，则对振荡的抑制越明显。使用抑制振荡功能时，要求电机额定电流及空载电流参数要准确，否则VF振荡抑制效果不好。

P9.13 VF分离的电压源	设定范围：0~8 【0】
----------------	--------------

- | | |
|----------------|------------|
| 0: 数字设定(P9.14) | 1: AI1 |
| 2: AI2 | 3: 保留 |
| 4: 脉冲设定 (X5) | 5: 多段速运行设定 |
| 6: 简易PLC | 7: PID |
| 8: 远程通讯设定 | |

说明:

100.0% 对应电机额定电压(P1.02、PC.02)

P9.14 VF分离的电压数字设定	设定范围：0V~电机额定电压 【0】
-------------------	--------------------

说明:

VF分离一般应用在感应加热、逆变电源及力矩电机控制等场合。

在选择VF分离控制时，输出电压可以通过功能码P9.14设定，也可来自于模拟量、多段指令、PLC、PID或通讯给定。当用非数字设定时，各设定的100% 对应电机额定电压，当模拟量等输出设定的百分比为负数时，则以设定的绝对值作为有效设定值。

0: 数字设定(P9.14)

电压由P9.14 直接设置。

1: AI1, 2: AI2, 3: 保留

电压由模拟量输入端子来确定。

4: 脉冲设定(X5)

电压给定通过端子脉冲来给定。

脉冲给定信号规格：电压范围9V~30V、频率范围0kHz~100kHz。

5: 多段指令

电压源为多段指令时，要设置P2组及P8组参数，来确定给定信号和给定电压的对应关系。P8组参数多段指令给定100.0%，是指相对电机额定电压的百分比。

6: 简易PLC

电压源为简易PLC 时，需要设置P8组参数来确定给定输出电压。

7: PID

根据PID 闭环产生输出电压。具体内容参见P6组PID介绍。

8: 通讯给定

指电压由上位机通过通讯方式给定。VF分离电压源选择与频率源选择使用方式类似，参见P0.03 主频率源选择介绍。其中，各类选择对应设定的100.0%，是指电机额定电压(取对应设定值得绝对值)。

P9.15 VF分离的电压上升时间	设定范围：0.0~1000.0s 【0.0s】
P9.16 VF分离的电压下降时间	设定范围：0.0~1000.0s 【0.0s】

说明:

VF 分离的电压上升时间指输出电压从0 加速到电机额定电压所需时间，见图中的t1。VF 分离的电压下降时间指输出电压从电机额定电压减速到0 所需时间，见图中的t2。

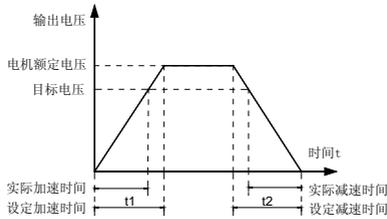


图5-9-3 V/F 分离示意图

P9.17 VF分离停机方式选择	设定范围：0~1【0s】
------------------	--------------

说明：

0：频率/电压独立减至0

V/F分离输出电压按电压下降时间（P9.16）递减到0V；V/F分离输出频率同时按减速时间（P0.18）递减到0Hz。

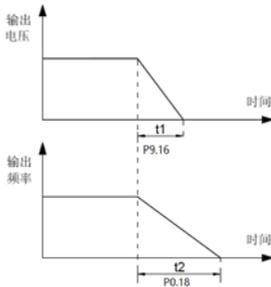


图5-9-4 V/F 分离输出电压/频率独立减至0

1：电压减为0后频率再减

V/F分离输出电压先按电压下降时间（P9.16）递减到0V后，频率再按减速时间（P0.18）递减到0Hz。

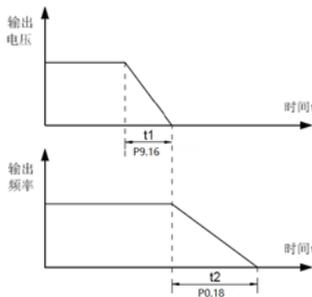


图5-9-5 V/F分离频率/电压先后下降示意图

*变频器输出电流（转矩）限制

在加速、恒速、减速过程中，如果电流超过过流失速电流点（150%），过流失速将起作用，电流超过过流失速点时，输出频率开始降低，直到电流回到过流失速点以下后，频率才开始向上加速到目标频率，实际

加速时间自动拉长，如果实际加速时间不能满足要求，可以适当增加“P1.21 过流失速动作电流”。

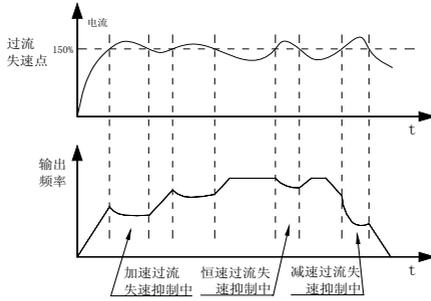


图5-9-6 过流失速动作示意图

P9.18 过流失速动作电流	设定范围：50~200%【150%】
----------------	--------------------

说明：

启动过流失速抑制动作的电流。

P9.19 过流失速抑制使能	设定范围：0~1【1】
----------------	-------------

0：无效

1：有效

P9.20 过流失速抑制增益	设定范围：0~100【20】
----------------	----------------

说明：

如果电流超过过流失速电流点过流失速抑制将起作用，实际加速时间自动拉长。

P9.21 倍速过流失速动作电流补偿系数	设定范围：50~200%【50%】
----------------------	-------------------

说明：

降低高速过流失速动作电流，补偿系数为50 时无效，弱磁区动作电流对应P9.18。

在高频区域，电机驱动电流较小，相对于额定频率以下，同样的失速电流，电机的速度跌落很大，为了改善电机的运行特性，可以降低额定频率以上的失速动作电流，在一些离心机等运行频率较高，要求几倍弱磁且负载惯量较大的场合，这种方法对加速性能有很好的效果。超过额定频率的过流失速动作电流 = $(f_s/f_n) * k * \text{LimitCur}$; f_s 为运行频率, f_n 为电机额定频率, k 为P9.21“倍速过流失速动作电流补偿系数”, LimitCur 为P9.18“过流失速动作电流”。

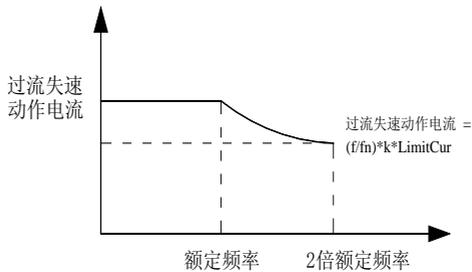


图5-9-7 倍速过流失速动作示意图

备注:

过流失速动作电流150% 表示变频器额定电流的1.5 倍;大功率电机, 载波频率在2kHz 以下, 由于脉动电流的增加导致逐波限流响应先于过流失速防止动作启动, 而产生转矩不足, 这种情况下, 请降低过流失速防止动作电流。

* 变频器母线电压限制 (以及制动电阻开通电压设定)

如果母线电压超过过压失速点760V, 表示机电系统已经处于发电状态 (电机转速> 输出频率), 过压失速将起作用, 调节输出频率 (消耗掉回馈多余的电), 实际减速时间将自动拉长, 避免跳闸保护, 如果实际减速时间不能满足要求, 可以适当增加过励磁增益。

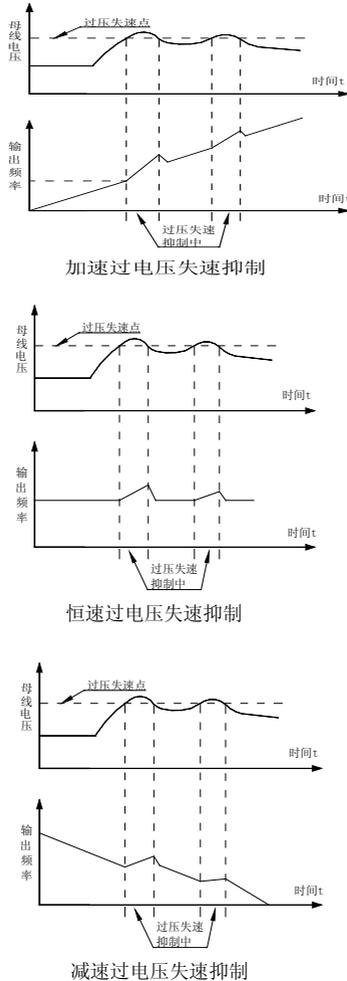


图5-9-8 过压失速动作示意图

P9.22 过压失速动作电压	设定范围：200.0~2000.0V【机型确定】
----------------	--------------------------

说明：

220V系列：380V；380V系列：760V

P9.23 过压失速使能	设定范围：0~1【1】
--------------	-------------

0：无效

1：有效

说明：

默认过压失速增益有效

P9.24 过压失速抑制频率增益	设定范围：0~100【30】
------------------	----------------

P9.25 过压失速抑制电压增益	设定范围：0~100【30】
------------------	----------------

说明：

增大P9.24会改善母线电压的控制效果，但是输出频率会产生波动，如果输出频率波动较大，可以适当减少P9.24。增大P9.25可以减少母线电压的超调量。

P9.26过压失速最大上升频率限制	设定范围：0~50Hz【5Hz】
-------------------	------------------

说明：

使用制动电阻或加装制动单元或者使用能量回馈单元时请注意：请设定 P9.11“过励磁增益”值为“0”，如果不为“0”有可能引起运行中电流过大问题。请设定 P9.23“过压失速使能”值为“0”，如果不为“0”有可能引起减速时间延长问题。

P9.27 转差补偿时间常数	设定范围：0.1~10.0s【0.5s】
----------------	----------------------

说明：

设定值过小时，大惯量负载容易发生再生过电压故障（oU3）。转差补偿的响应时间值设定得越小，响应速度越快。

5.11 通讯参数（PA组）

请参考附录“变频器通讯协议”相关章节。

5.12 故障与保护参数（PB组）

PB.00 电机过载保护选择	设定范围：0~1【1】
----------------	-------------

0：不保护。没有电机过载保护特性（谨慎使用），建议此时电机前加热继电器。

1：有保护。详见PB.01、PB.02

PB.01 电机过载保护增益	设定范围：0.20~10.00【1.00】
----------------	-----------------------

PB.02 电机过载预警系数	设定范围：50.0~120.0%【80.0%】
----------------	-------------------------

说明：

为了对不同的负载电机进行有效保护，需要根据电机过载能力对该参数进行设置。电机过载保护为反时限曲线，电机过载保护曲线如下图所示：

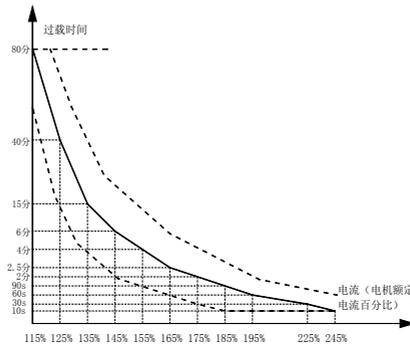


图5-B-1 电机过载保护反时限曲线示意图

1) 在电机运行电流到达175%倍电机额定电流条件下，持续运行2分钟后报电机过载（OL2）；在电机运行电流到达115% 倍电机额定电流的条件下，持续运行80分钟后报电机过载（OL2）。例如：电机额定电流100A

如果PB.01 设定成1.00，那么当电机运行电流达到100A 的125%（125A）时，持续40 分钟后，变频器报电机过载故障；如果PB.01 设定成1.20，那么当电机运行电流达到100A 的125%（125A）时，持续40*1.2=48 分钟后，变频器报电机过载故障；最长80分钟过载，最短时间10 秒过裁。

2) 电机过载保护调整举例：需要电机在150% 电机电流的情况下运行2 分钟报过载，通过电机过载曲线图得知，150%(I) 的电流位于145%(I1) 和155%(I2) 的电流区间内，145%的电流6分钟（T1）过载，155%的电流4分钟（T2）过载，则可以得出默认设置下150% 的电机额定电流5 分钟过载计算如下：

$$T = T1 + (T2 - T1) * (I - I1) / (I2 - I1) = 4 + (6 - 4) * (150\% - 145\%) / (155\% - 145\%) = 5 \text{ (分钟)}$$

从而可以得出需要电机在150% 电机电流情况下2 分钟报过载，电机过载保护增益：

$$PB.01 = 2 \div 5 = 0.4$$

注意：用户需要根据电机的实际过载能力，正确设置PB.01 的值，该参数设置过大容易发生电机过热损坏而变频器未及时报警保护的危险！

3) 电机过载预警系数表示：当电机过载检测水平达到该参数设定值时，多功能输出端子DO或故障继电器（RELAY）输出电机过载预警信号，该参数按电机在某过载点下持续运行而不报过载故障的时间百分比计算。例如：当电机过载保护增益设置为1.00，电机过载预警系数设置为80% 时，如果电机电流达到145% 的额定电机电流下持续运行4.8 分钟（80%×6 分钟）时，多功能输出端子DO 或故障继电器RELAY 输出电机过载预警信号。

此功能用于在电机过载故障保护前，通过DO 给控制系统一个预警信号。该预警系数用于确定，在电机过载保护前多大程度进行预警。该值越大则预警提前量越小。当变频器输出电流累积量，大于过载反时限曲

线与 PB.02 乘积后，变频器多功能数字Y输出“电机过载预报警”ON 信号。

PB.07 上电对地短路保护选择	设定范围：0~1【0】
------------------	-------------

0：无效

1：有效

说明：

可选择变频器在上电时，检测电机是否对地短路。如果此功能有效，则变频器UVW 端在上电后一段时间内会有电压输出。

PB.08 制动单元动作起始电压	设定范围：200.0~2000.0V【机型确定】
------------------	--------------------------

说明：

内置制动单元动作的起始电压Vbreak，此电压值的设置参考： $800 \geq V_{break} \geq (1.414V_s + 30)$

Vs- 输入变频器的交流电源电压

注意：此电压设置不当有可能导致内置制动单元运行不正常！

PB.09 故障自动复位次数	设定范围：0~20【0】
----------------	--------------

说明：

当变频器选择故障自动复位时，用来设定可自动复位的次数。超过此次数后，变频器保持故障状态。

PB.10 故障自动复位期间故障Y动作选择	设定范围：0~1【0】
-----------------------	-------------

0：不动作

1：动作

说明：

如果变频器设置了故障自动复位功能，则在故障自动复位期间，故障Y是否动作，可以通过PB.10 设置。

PB.11 故障自动复位间隔时间	设定范围：0.1~100.0s【1.0s】
------------------	-----------------------

说明：

自变频器故障报警，到自动故障复位之间的等待时间。

PB.13 输出缺相保护选择	设定范围：0~1【1】
----------------	-------------

0：禁止

1：允许

说明：

选择是否对输出缺相的进行保护，如果选择0而实际发生输出缺相时不会报故障，此时实际电流比面板显示的电流大一些，存在风险，谨慎使用。

PB.14 第一次故障类型	设定范围：0~99
PB.15 第二次故障类型	
PB.16 第三次(最近)故障类型	

说明：

记录变频器最近的三次故障类型，0 为无故障。关于每个故障代码的可能成因及解决方法，请参考第八章相关说明。

PB.17 第三次故障时频率检出时间	设定范围：最近一次故障时的频率
--------------------	-----------------

PB.18 第三次故障时电流	设定范围：最近一次故障时的电流
----------------	-----------------

第五章 详细功能介绍

PB.19 第三次故障时母线电压	设定范围：最近一次故障时的母线电压
PB.20 第三次故障时输入端子状态	设定范围：最近一次故障时数字输入端子的状态，顺序为：BIT0~BIT4对应X1~X5顺序，当输入端子为ON 其相应二进制位为1，OFF 则为0,所有X端子的状态转化为十进制数显示。
PB.21 第三次故障时输出端子	设定范围：最近一次故障时所有输出端子的状态，顺序为：BIT0~BIT4依次对应：DO、TA/TB/TC,当输出端子为ON 其相应二进制位为1。OFF 则为0，所有输出端子状态转化为十进制数显示。
PB.22 第三次故障时变频器状态	设定范围：保留
PB.23 第三次故障时上电时间	设定范围：最近一次故障时的当次上电时间
PB.24 第三次故障时上电时间	设定范围：最近一次故障时的当次运行时间
PB.27 第二次故障时频率	设定范围：同PB.17~PB.24
PB.28 第二次故障时电流	
PB.29 第二次故障时母线电压	
PB.30 第二次故障时输入端子状态	
PB.31 第二次故障时输出端子	
PB.32 第二次故障时变频器状态	
PB.33 第二次故障时上电时间	
PB.34 第二次故障时运行时间	
PB.37 第一次故障时频率	
PB.38 第一次故障时电流	
PB.39 第一次故障时母线电压	
PB.40 第一次故障时输入端子状态	
PB.41 第一次故障时输出端子	
PB.42 第一次故障时变频器状态	
PB.43 第一次故障时上电时间	
PB.44 第一次故障时运行时间	
PB.47 故障保护动作选择1	

说明：

个位：电机过载(OL2)

0：自由停机

1：按停机方式停机

2：继续运行

十位：输入缺相(SPI) (同个位)

百位：输出缺相(SPO) (同个位)

千位：外部故障(EFI) (同个位)

万位：通讯异常(CCF) (同个位)

PB.48 故障保护动作选择2	设定范围：0~2【00000】
-----------------	-----------------

说明：

个位：编码器故障(EncF)

0：自由停机

1：切换为VF，按停机方式停机

2：切换为VF，继续运行

十位：功能码读写异常(EEF)

0：自由停机

1：按停机方式停机

百位：保留

千位：电机过热(OH2) (同PB.47个位)

万位：运行时间到达(tIE0) (同PB.47个位)

PB.49 故障保护动作选择3	设定范围：0~2【00000】
-----------------	-----------------

说明：

个位：用户自定义故障1(udE1) (同PB.47个位)

十位：用户自定义故障2(udE2) (同PB.47个位)

百位：上电时间到达(tIE2) (同PB.47 个位)

千位：掉载(LoFF)

0：自由停机

1：按停机方式停机

2：直接跳至电机额定频率的7% 继续运行，不掉载则自动恢复到设定频率运行

万位：运行时PID反馈丢失(Pid 1) (同PB.47个位)

PB.50 故障保护动作选择4	设定范围：0~2【00000】
-----------------	-----------------

说明：

个位：速度偏差过大(oSE) (同PB.47 个位)

十位：电机超速度(oSF) (同PB.47 个位)

百位：初始位置错误(Er.oP) (同PB.47 个位)

千位：速度反馈错误 (同PB.47 个位)

万位：保留。

PB.54 故障时继续运行频率选择	设定范围：0~4【0】
-------------------	-------------

0：以当前的运行频率运行

1：以设定频率运行

2：以上限频率运行

3：以下限频率运行

4：以异常备用频率运行

PB.55 异常备用频率	设定范围：0.0~100.0%【100.0%】
--------------	-------------------------

说明：

当变频器运行过程中产生故障，且该故障的处理方式设置为继续运行时，变频器显示A**，并以PB.54 确定的频率运行。当选择异常备用频率运行时，PB.55 所设置的数值，是相对于最大频率的百分比。

PB.59 瞬停不停功能选择	设定范围：0~2【0】
----------------	-------------

- 0: 无效
- 1: 减速
- 2: 减速停机

说明:

如下图所示：当母线电压下降到“瞬停不停动作判断电压”以下时，瞬停不停过程生效，变频器输出频率自动下降，让电机处于发电状态，瞬停不停功能能让回馈到母线电压的电能，使母线电压维持在“瞬停不停动作判断电压”左右，让系统正常减速到0Hz。

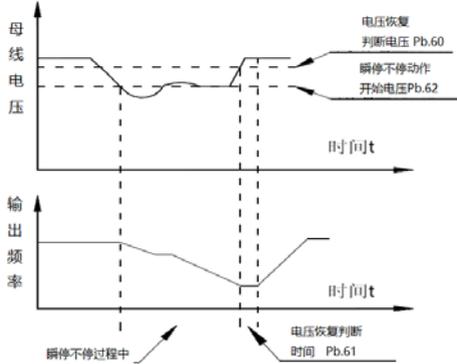


图5-B-2 瞬停不停过程示意图

PB.60 瞬停动作暂停判断电压	设定范围：80~100%【85%】
PB.61 瞬停不停电压回升判断时间	设定范围：0.0~100.0s【0.5s】
PB.62 瞬停不停动作判断电压	设定范围：60~100%【80%】
PB.63 掉载保护选择	设定范围：0~1【0】

- 0: 无效
- 1: 有效

PB.64 掉载检测水平	设定范围：0.0~100.0%【10%】
PB.65 掉载检测时间	设定范围：0.0~60.0s【1.0s】

说明:

如果掉载保护功能有效，则当变频器输出电流小于掉载检测水平PB.64，且持续时间大于掉载检测时间PB.65时，变频器输出频率自动降低为额定频率的7%。在掉载保护期间，如果负载恢复，则变频器自动恢复为按设定频率运行。PLC掉电记忆是指记忆掉电前PLC的运行阶段、运行频率。

PB.67 过速度检测值	设定范围：0.0~50.0%【20%】
PB.68 过速度检测时间	设定范围：0.0~60.0s【1.0s】

说明:

此功能只在变频器运行在有速度传感器矢量控制时有效。当变频器检测到电机的实际转速超过最大频率，超出值大于过速度检测值PB.67，且持续时间大于过速度检测时间PB.68 时，变频器故障报警oSF，并根

据故障保护动作方式处理。当过速度检测时间为0.0s 时，取消过速度故障检测。

PB.69 速度偏差过大检测值	设定范围：0.0~50.0%【20%】
PB.70 速度偏差过大检测时间	设定范围：0.0~60.0s【5.0s】

说明：

此功能只在变频器运行在有速度传感器矢量控制时有效。当变频器检测到电机的实际转速与设定频率出现偏差，偏差量大于速度偏差过大检测值PB.69，且持续时间大于速度偏差过大检测时间PB.70 时，变频器故障报警oSE，并根据故障保护动作方式处理。当速度偏差过大检测时间为0.0s 时，取消速度偏差过大故障检测。

PB.71 瞬停不停增益Kp	设定范围：0~100【40】
PB.72 瞬停不停积分系数Ki	设定范围：0~100【30】
PB.73 瞬停不停动作减速时间	设定范围：0~300.0s【20.0s】

说明：

(1) 母线电压恒定控制时，当电网恢复供电时，变频器输出频率继续运行到目标频率，减速停机模式时，当电网恢复供电时，变频器继续减速到0Hz 停机直到变频器再次发出启动命令。

(2) 瞬停不停的目的是保证当电网供电不正常时，电机可以正常减速停机，以便让电网恢复正常供电后，电机可以马上启动，而不会因为电机在电网供电不正常时突然欠压故障而自由停车，在大惯量系统，电机自由停车要花很长时间，当电网供电正常后，由于电机仍在高速转动，这时启动电机很容易使变频器产生过载或过流故障。

PB.74 变频器过温保护点设置	设定范围：0~200【85】
------------------	----------------

5.14 转矩控制参数（PD组）

PD.00 速度/转矩控制方式选择	设定范围：0~1【0】
-------------------	-------------

0：速度控制

1：转矩控制

说明：

用于选择变频器控制方式：速度控制或者转矩控制，注意：变频器运行中不可通过此功能码进行切换。变频器的多功能数字X端子，具备两个与转矩控制相关的功能：转矩控制禁止（功能29）、速度控制/ 转矩控制切换（功能46）。这两个端子要跟PD.00 配合使用，实现速度与转矩控制的切换。当速度控制/转矩控制切换端子无效时，控制方式由PD.00 确定，若速度控制/转矩控制切换有效，则控制方式相当于PD.00 的值取反。无论如何，当转矩控制禁止端子有效时，变频器固定为速度控制方式。

PD.01 转矩控制方式下转矩设定源选择	设定范围：0~7【0】
----------------------	-------------

0：数字设定（PD.03）

1：AI1

2：AI2

3：保留

4：X5

5：通讯给定

6: MIN(AI1,AI2)

7: MAX(AI1,AI2)

说明:

PD.01 用于选择转矩设定源, 共有8 中转矩设定方式。

转矩设定采用相对值, 100.0% 对应电机额定转矩。设定范围-200.0~200.0%, 表明变频器最大转矩为2倍变频器额定转矩。当转矩给定为正时, 变频器正转运行当转矩给定为负时, 变频器反转运行

0: 数字设定 (PD.03)

指目标转矩直接使用PD.03 设定值。

1: AI1

2: AI2

3: 保留

指目标转矩由模拟量输入端子来确定。变频器控制板提供2个模拟量输入端子 (AI1, AI2)。其中 AI1为0~10V 电压型输入; AI2可为0~10V电压输入, 也可为0~20mA 电流输入, 由控制板上跳线选择。

AI1、AI2的输入电压值, 与目标转矩的对应关系曲线, 用户可以通过P2.33 自由选择。变频器提供5 组对应关系曲线, 其中3 组曲线为直线关系 (2 点对应关系), 2 组曲线为4点对应关系的任意曲线, 用户可以通过P2.13~P2.27功能码及A1组功能码进行设置。功能码P2.33 用于设置AI1~AI2 两路模拟量输入, 分别选择5 组曲线中的哪一组。

模拟量作为频率给定时, 电压/ 电流输入对应设定的100.0%, 是指相对转矩数字设定PD.03 的百分比。

4、PULSE 脉冲 (X5)

目标转矩给定通过端子X5 高速脉冲来给定。脉冲给定信号规格: 电压范围9~30V、频率范围0~100kHz。脉冲给定只能从多功能

输入端子X5输入。X5 端子输入脉冲频率与对应设定的关系, 通过P2.28~P2.31 进行设置, 该对应关系为2 点的直线对应关系, 脉冲输入所对应设定的100.0%, 是指相对转矩数字设定PD.03 的百分比。

5、通讯给定

指目标转矩由通讯方式给定。使用Modbus 通讯时, 由上位机通过通讯地址0x1000 给定数据, 数据格式为带有2 位小数的数据, 数据范围为-P0.10~+P0.10。

PD.03 转矩控制方式下转矩数字设定	设定范围: -200.0~200.0% 【150.0%】
---------------------	------------------------------

PD.05 转矩控制正向最大频率	设定范围: 0.00Hz ~P0.10 【50.00Hz】
PD.06 转矩控制反向最大频率	设定范围: 0.00Hz ~P0.10 【50.00Hz】

说明:

转矩控制时, 频率上限的加减速时间在P5.07 (加速/P5.08 (减速) 设定。用于设置转矩控制方式下, 变频器的正向或反向最大运行频率。当变频器转矩控制时, 如果负载转矩小于电机输出转矩, 则电机转速会不断上升, 为防止机械系统出现飞车等事故, 必须限制转矩控制时的电机最高转速。如果需要实现动态连续更改转矩控制最大频率, 可以采用控制上限频率的方式实现。

PD.07 转矩加速时间	设定范围: 0.00~650.00s 【0.00s】
--------------	----------------------------

PD.08 转矩减速时间	设定范围：0.00~650.00s 【0.00s】
--------------	---------------------------

说明：

转矩控制方式下，电机输出转矩与负载转矩的差值，决定电机及负载的速度变化率，所以，电机转速有可能快速变化，造成噪音或机械应力过大等问题。通过设置转矩控制加减速时间，可以使电机转速平缓变化。在小转矩启动的转矩控制中，不建议设置转矩加减速时间；如果设置转矩加减速时间，建议适当增加速度滤波系数；需要转矩快速响应的场合，设置转矩控制加减速时间为0.00s。例如：两个电机硬连接拖动同一负载，为确保负荷均匀分配，设置一台变频器为主机，采用速度控制方式，另一台变频器为从机并采用转矩控制，主机的实际输出转矩作为从机的转矩指令，此时从机的转矩需要快速跟随主机，那么从机的转矩控制加减速时间为0.00s。

5.13 第二电机控制参数（PC组）

请参考第一电机参数与矢量控制参数对应内容。

5.15 第一电机矢量控制参数（PE组）

PE.00 速度环比例增益1	设定范围：1~100 【30】
PE.01 速度环积分时间1	设定范围：0.01~10.00s 【0.50s】
PE.02 切换频率1	设定范围：0.00~PE.05 【5.00Hz】
PE.03 速度环比例增益2	设定范围：1~100 【20】
PE.04 速度环积分时间2	设定范围：0.01~10.00s 【1.00s】
PE.05 切换频率2	设定范围：PE.02 ~最大输出频率 【10.00Hz】

说明：

变频器运行在不同频率下，可以选择不同的速度环PI 参数。运行频率小于切换频率1（PE.02）时，速度环PI 调节参数为PE.00 和PE.01。运行频率大于切换频率2时，速度环PI 调节参数为PE.03 和PE.04。切换频率1和切换频率2之间的速度环PI 参数，为两组PI参数线性切换，如图2-2 所示：

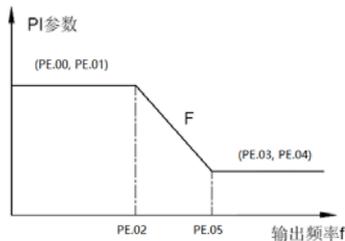


图5-E-1 PI 参数示意图

第五章 详细功能介绍

通过设定速度调节器的比例系数和积分时间，可以调节矢量控制的速度动态响应特性。增加比例增益，减小积分时间，均可加快速度环的动态响应。但是比例增益过大或积分时间过小均可能使系统产生振荡。建议调节方法为：如果出厂参数不能满足要求，则在出厂值参数基础上进行微调，先增大比例增益，保证系统不振荡；然后减小积分时间，使系统既有较快的响应特性，超调又较小。

注意：如PI参数设置不当，可能会导致速度超调过大。甚至在超调回落时产生过电压故障。

PE.06 异步机矢量控制转差增益	设定范围：50~200%【100%】
-------------------	--------------------

说明：

对无速度传感器矢量控制，该参数用来调整电机的稳速精度：当电机带载时速度偏低则加大该参数，反之亦然。对有速度传感器矢量控制，此参数可以调节同样负载下变频器的输出电流大小。此功能码对异步电机有效。

PE.07 异步机SVC速度反馈滤波时间	设定范围：0.000~1.000s【0.050s】
----------------------	---------------------------

说明：

SVC 速度反馈滤波时间只有当P0.01=0 时生效，加大PE.07 可以改善电机稳定性，但动态响应变弱，反之则动态响应加强，但太小会引起电机震荡。一般情况下无需调整。此功能码对异步电机有效。

PE.09 速度控制方式下转矩上限（电动）	设定范围：0~7【0】
-----------------------	-------------

- | | |
|-----------------|-----------------|
| 0: PE.10 | 1: A11 |
| 2: A12 | 3: 保留 |
| 4: 脉冲设定 (X5) | 5: 远程通讯设定 |
| 6: MIN(A11,A12) | 7: MAX(A11,A12) |

PE.10 速度控制方式下转矩上限数字设定（电动）	设定范围：0.0~200.0%【150.0%】
---------------------------	-------------------------

PE.11 速度控制方式下转矩上限（发电）	设定范围：0~8【0】
-----------------------	-------------

- | | |
|--------------------------|-----------------|
| 0: 参数 PE.12 设定（不区分电动和发电） | 1: A11 |
| 2: A12 | 3: 保留 |
| 4: 脉冲设定 (X5) | 5: 远程通讯设定 |
| 6: MIN(A11,A12) | 7: MAX(A11,A12) |

1-7 选项的满量程对应 PE.12

PE.12 速度控制方式下转矩上限数字设定（发电）	设定范围：0.0~200.0%【150.0%】
---------------------------	-------------------------

说明：

在速度控制模式下，变频器输出转矩的最大值，由转矩上限源控制。PE.09 用于选择转矩上限的设定源，当通过模拟量、X5端子脉冲、通讯设定时，相应设定的100% 对应PE.10，而PE.10 的100% 对应为变频器的额定输出电流。A11、A12设定见P2组相关介绍（通过P2.33 选择各自曲线），X5端子脉冲见P2.28 ~ P2.32 介绍。选择为通讯设定时，由上位机通过通讯地址0x1000 写入-100.00%~ 100.00% 的数据，其中100.00% 对应

PE.10。

PE.13 励磁调节比例增益	设定范围: 0~60000 【2000】
PE.14 励磁调节积分增益	设定范围: 0~60000 【1300】
PE.15 转矩调节比例增益	设定范围: 0~60000 【2000】
PE.16 转矩调节积分增益	设定范围: 0~60000 【1300】

说明:

矢量控制电流环PI 调节参数, 该参数在异步机动态调谐后会自动获得, 一般不需要修改。需要提醒的是, 电流环的积分调节器, 不是采用积分时间作为量纲, 而是直接设置积分增益。电流环PI 增益设置过大, 可能导致整个控制环路振荡, 故当电流振荡或者转矩波动较大时, 可以手动减小此处的PI 比例增益或者积分增益。

PE.20 电压过调制系数	设定范围: 100~110% 【105%】
---------------	-----------------------

说明:

最大输出电压系数表示变频器最大输出电压的提升能力, 加大PE.20 可以提高电机弱磁区的最大带载能力, 但是电机电流纹波增加, 会加重电机发热量; 反之电机弱磁区的最大带载能力会下降, 但是电机电流纹波减少, 会减轻电机发热量。一般无需调节。

PE.21 弱磁区最大转矩系数	设定范围: 50~200% 【100%】
-----------------	----------------------

说明:

该参数只有当电机运行在额定频率以上时才会生效。当电机需要急加速运行至2倍电机额定频率以上且出现实际加速时间较长时, 适当减少PE.21; 当电机运行在2倍额定频率加载后速度跌落较大时, 适当增加PE.21, 一般无需更改。

5.16 人机界面参数 (PH组)

PH.01 JOG 键功能选择	设定范围: 0~4 【3】
-----------------	---------------

说明:

JOG键为多功能键, 可通过该功能码设置JOG键的功能。在停机和运行中均可以通过此键进行切换。

0: 此键无功能。

1: 键盘命令与远程操作切换。

指命令源的切换, 即当前的命令源与键盘控制(本地操作)的切换。若当前的命令源为键盘控制, 则此键功能无效。

2: 正反转切换

通过JOG键切换频率指令的方向。该功能只在命令源为操作面板命令通道时有效。

3: 正转点动

通过键盘JOG键实现正转点动(FJOG)。

4: 反转点动

通过键盘JOG键实现反转点动(RJOG)。

PH.02 STOP/RESET键停机功能选择	设定范围：0~1【0】
-------------------------	-------------

说明：

该功能码定义了STOP/RESET停机功能有效的选择。

0：只在键盘操作方式下,STOP/RESET键停机功能有效

1：在任何操作方式下,STOP/RESET 键停机功能均有效

PH.03 运行状态显示的参数选择1	设定范围：0000~FFFF【1F】
--------------------	--------------------

说明：

PH.03表示的显示内容如下表

BIT15	BIT14	BIT13	BIT12	BIT11	BIT10
PID设定	负载速度显示	长度值	计数值		AI2电压
BIT9	BIT8	BIT7	BIT6	BIT5	BIT4
AI1电压	Y输出状态	X输出状态	输出转矩	输出功率	输出电流
BIT3	BIT2	BIT1	BIT0		
输出电压	母线电压	设定频率	运行频率		

在运行中若需要显示以上各参数时，将其相对应的位置设为1，将此二进制数转为十六进制后设于PH.03。

PH.04 运行状态显示的参数选择2	设定范围：0000~FFFF【0】
--------------------	-------------------

说明：

PH.04表示的显示内容如下表：

BIT15	BIT14	BIT13	BIT12	BIT11	BIT10
辅助频率Y显示(Hz)	主频率X显示(Hz)	编码器反馈速度(Hz)	通讯设定值	高速脉冲X5频率(Hz)	当前运行时间(Min)
BIT9	BIT8	BIT7	BIT6	BIT5	BIT4
当前上电时间(Hour)	线速度		VCC校正前电压(V)	AI1校正前电压(V)	剩余运行时间
BIT3	BIT2	BIT1	BIT0		
运行频率2(Hz)	高速脉冲X5频率(KHz)	PLC阶段	PID反馈		

在运行中若需要显示以上各参数时，将其相对应的位置设为1，将此二进制数转为十六进制后设于PH.04。

运行显示参数，用来设置变频器处于运行状态时可查看的参数。最多可供查看的状态参数为32个，根据PH.03、PH.04参数值各二进制位，来选择需要显示的状态参数，显示顺序从PH.03最低位开始。

PH.05 停机状态显示的参数选择	设定范围：0000~FFFF【0】
-------------------	-------------------

说明：

停机状态显示内容如下表：

BIT15	BIT14	BIT13	BIT12	BIT11	BIT10
保留	保留	保留	高速脉冲X5频率 (KHz)	PID 设定	负载 速度
BIT9	BIT8	BIT7	BIT6	BIT5	BIT4
PLC阶段	长度值	计数值		AI2电压	AI1电压
BIT3	BIT2	BIT1	BIT0		
Y输出端子状态	X输入状态	母线电压	设定频率		

在停机时若需要显示以上各参数，将其相对应的位置设为1，将此二进制数转为十六进制后设于PH.05。

PH.06 转速显示系数	设定范围：0.001~65.000【1.000】
--------------	--------------------------

说明：

在需要显示负载速度时，通过该参数，调整变频器输出频率与负载速度的对应关系。具体对应关系参考PH.12 的说明。

PH.07 逆变模块温度显示	范围：-20~100.0℃【-】
----------------	------------------

显示逆变模块IGBT 的温度。不同机型的逆变模块IGBT 过温保护值有所不同。

PH.09 累计运行时间	范围：0~65535h【0h】
PH.10 产品号	范围：-【-】
PH.11 软件版本	范围：-【-】

PH.12 负载速度显示小数点位数	设定范围：0~3【2】
-------------------	-------------

说明：

个位：0~3 负载速度显示C0.14的小数位个数

用于设定负载速度显示的小数点位数。下面举例说明负载速度的计算方式：如果负载速度显示系数PH.06为2.000，负载速度小数点位数PH.12 为2（2位小数点），当变频器运行频率为40.00Hz 时，负载速度为： $40.00 \times 2.000 = 80.00$ （2 位小数点显示）如果变频器处于停机状态，则负载速度显示为设定频率对应的速度，即“设定负载速度”。以设定频率50.00Hz为例，则停机状态负载速度为： $50.00 \times 2.000 = 100.00$ （2 位小数点显示）。

十位：1~2 反馈速度/编码器反馈速度显示的小数位数

1：C0.19、C0.29 分别都是1个小数点显示。

2：C0.19、C0.29 分别都是2个小数点显示。

PH.13 累计上电时间	范围：0~65535h【-】
--------------	----------------

说明：

显示自出厂开始变频器的累计上电时间。

此时间到达设定上电时间（P5.17）时，变频器多功能数字输出功能（24）输出ON信号。

PH.14 累计耗电量	范围：0~65535度【-】
-------------	----------------

PH.15 非标版本号	范围：-【-】
-------------	---------

5.17 用户密码与参数管理（PP组）

PP.00 用户密码	设定范围：0~65535【0】
------------	-----------------

说明：

PP.00 设定任意一个非零的数字，则密码保护功能生效。下次进入菜单时，必须正确输入密码，否则不能查看和修改功能参数，请牢记所设置的用户密码。设置PP.00 为00000，则清除所设置的用户密码，使密码保护功能无效。PP.00是键盘密码，设为非0回车立即生效，设置键盘密码后每次从监视模式进入一级菜单之前都要求正确输入密码。

PP.01 参数初始化	设定范围：0、1、2【0】
-------------	---------------

说明：

0：无操作

1：恢复出厂设定值，不包括电机参数

设置PP.01 为1 后，变频器功能参数大部分都恢复为厂家出厂参数，但是电机参数、频率指令小数点（PP.22）、故障记录信息、累计运行时间（PH.09）、累计上电时间（PH.13）、累计耗电量（PH.14）不恢复。

2：清除记录信息

清除变频器故障记录信息、累计运行时间（PH.09）、累计上电时间（PH.13）、累计耗电量（PH.14）。

其它设置值：保留。

PP.03 用户变更参数显示选择	设定范围：0~1【0】
------------------	-------------

0：不显示

1：显示

说明：

PP.03设置为1时，只显示更改过的参数和本参数。

PP.04 功能码修改属性	设定范围：0~1【0】
---------------	-------------

0：可修改

1：不可修改

说明：

用户设置功能码参数是否可以修改，用于防止功能参数被误改动的危险。该功能码设置为0，则所有功能码均可修改；而设置为1 时，所有功能码均只能查看，不能被修改。

5.18 AIAO 校正(A0组)

A0.00 AI1实测电压1	设定范围：0.500~4.000V【出厂校正】
A0.01 AI1显示电压1	设定范围：0.500~4.000V【出厂校正】
A0.02 AI1实测电压2	设定范围：6.000~9.999V【出厂校正】
A0.03 AI1显示电压2	设定范围：6.000~9.999V【出厂校正】
A0.04 AI2实测电压1	设定范围：0.500~4.000V【出厂校正】
A0.05 AI2显示电压1	设定范围：0.500~4.000V【出厂校正】
A0.06 AI2实测电压2	设定范围：6.000~9.999V【出厂校正】
A0.07 AI2显示电压2	设定范围：-9.999~10.000V【出厂校正】

说明：

该组功能码，用来对模拟量输入进行校正，以消除模拟量输入零偏与增益的影响。

该组功能参数出厂时已经进行校正，恢复出厂值时，会恢复为出厂校正后的值。一般在应用现场不需要进行校正。实测电压指，通过万用表等测量仪器测量出来的实际电压，显示电压指变频器采样出来的电压显示值，见C0组AI校正前电压（C0.21、C0.22、C0.23）显示。

校正时，在每个模拟量输入各输入两个电压值，并分别把万用表测量的值与C0组读取的值，准确输入上述功能码中，则变频器就会自动进行模拟量输入口的零偏与增益的校正。对于用户给定电压和变频器实际采样电压不匹配场合，可以采用现场校正方式，使得变频器采样值与期望给定值一致，以AI1为例，现场校正方式如下：

给定AI1电压信号(2V左右)

实际测量AI1电压值，存入功能参数A0.00

查看C0.21显示值，存入功能参数A0.01

给定AI1电压信号(8V左右)

实际测量AI1电压值，存入功能参数A0.02

查看C0.21显示值，存入功能参数A0.03

校正AI2时，实际采样电压查看位置分别为C0.22

对于AI1、AI2，建议使用2V和8V两点作为校正点

A0.12 A01目标电压1	设定范围：0.500~4.000V【出厂校正】
A0.13 A01实测电压1	设定范围：0.500~4.000V【出厂校正】
A0.14 A01目标电压2	设定范围：6.000~9.999V【出厂校正】
A0.15 A01实测电压2	设定范围：6.000~9.999V【出厂校正】
A0.20 AI2实测电流1	设定范围：0.000~20.000mA【出厂校正】
A0.21 AI2采样电流1	设定范围：0.000~20.000mA【出厂校正】
A0.22 AI2实测电流2	设定范围：0.000~20.000mA【出厂校正】
A0.23 AI2采样电流2	设定范围：0.000~20.000mA【出厂校正】

第五章 详细功能介绍

A0.24 AO1理想电流1	设定范围: -9.999~10.000V【出厂校正】
A0.25 AO1实测电流1	设定范围: 0.000~20.000mA【出厂校正】
A0.26 AO1理想电流2	设定范围: 0.000~20.000mA【出厂校正】
A0.27 AO1实测电流2	设定范围: 0.000~20.000mA【出厂校正】

说明:

该组功能码, 用来对模拟量输出AO 进行校正。该组功能参数出厂时已经进行校正, 恢复出厂值时, 会恢复为出厂校正后的值。一般在应用现场不需要进行校正。目标电压是指变频器理论输出电压值。实测电压指通过万用表等仪器测量出来的实际输出电压值。

5.19 监视参数组 (C0组)

C0参数组用于监视变频器运行状态信息, 客户可以通过面板查看, 以方便现场调试, 也可以通过通讯读取参数组数值, 以用于上位机监控, 通讯地址为0x7000~0x7044。其中, C0.00~C0.31 是PH.03 和PH.04 中定义的运行及停机监视参数。具体参数功能码、参数名称及最小单位参见表6-1。

C0.00 运行频率	范围: 0.00~500.00Hz
C0.01 设定频率	

说明:

显示变频器的理论运行频率和设定频率的绝对值。变频器实际输出频率见C0.19

C0.02 母线电压	范围: 0.0~3000.0V
C0.03 输出电压	范围: 0~1140V
C0.04 输出电流	范围: 0.00~655.35A(变频器功率≤55KW) 0.0~6553.5A(变频器功率>55KW)
C0.05 输出功率	范围: 0~32767
C0.06 输出转矩	范围: -200.0%~200.0%
C0.07 X端子输入状态	范围: 0~1023

说明:

显示当前X端子输入状态值。转化为二进制数据后, 每bit 位对应一个X端子输入信号, 为1表示该输入为高电平信号, 为0表示输入为低电平信号。每bit位和输入端子对应关系如下:

Bit0	Bit1	Bit2	Bit3	Bit4	Bit5	Bit6	Bit7	Bit8	Bit9
X1	X2	X3	X4	X5					

C0.08 Y输出状态	范围: 0~31
-------------	----------

说明:

显示当前Y 端子输出状态值。转化为二进制数据后, 每bit 位对应一个Y 信号, 为1 表示该输出高电平, 为0 表示该输出低电平。每bit 位和输出端子对应关系如下:

Bit0	Bit1	Bit2	Bit3	Bit4
DO	继电器			

注：DO、继电器为控制板上端子。

C0.09 AI1电压 (V)	范围：0.00~10.57V
-----------------	----------------

说明：

AI1采样数据显示,单位为电压(V)

C0.10 AI2电压 (V) / 电流 (mA)	范围：0.00~10.57V/0.00~20.00mA
---------------------------	-----------------------------

说明：

当P2.40 设定为0 时, AI2 采样数据显示,单位为电压(V)

当P2.40 设定为1 时, AI2 采样数据显示,单位为电流(mA)

C0.12 脉冲计数值显示	范围：0~65535
C0.13 长度值显示	范围：0~65535

C0.14 负载速度显示	范围：0~65535
--------------	------------

显示值见PH.12 描述。

C0.15 PID 设定	范围：0~65535
C0.16 PID 反馈	范围：0~65535

说明：

显示PID 设定值和反馈值，取值格式如下：

PID 设定 = PID 设定（百分比）*P6.04

PID 反馈 = PID 反馈（百分比）*P6.04

C0.18 X5端子输入脉冲频率	范围：0.00~100.00kHz
------------------	-------------------

显示X5 高速脉冲采样频率，最小单位为0.01KHz

C0.19 反馈速度	范围：-320.00~320.00Hz-500.0~500.0Hz
------------	-----------------------------------

说明：

显示变频器实际输出频率功能码PH.12（负载速度显示小数点位数）的十位设定值表示C0.19/C0.29 小数点个数，当其设定为2 时，C0.19 小数点个数为2，显示范围为-320.00~320.00Hz；当其设定为1 时，C0.19 小数点个数为1，显示范围为-500.0~500.0Hz。

C0.20 剩余运行时间	范围：0.0~6500.0分钟
--------------	-----------------

说明：

显示定时运行时，剩余运行时间。定时运行介绍见参数P5.42~P5.44 介绍。

第五章 详细功能介绍

C0.21 AI1校正前电压	范围：0.000~10.570V
C0.22 AI2校正前电压/电流	范围：0.000~10.570V 0.000~20.000mA

说明：



显示模拟输入采样电压/电流实际值。

实际使用的电压/电流经过了线性校正，以使得采样电压/电流与实际输入电压/电流偏差更小。实际使用的校正电压/电流见C0.09、C0.10、C0.11，校正方式见A0组介绍。

C0.24 线速度	范围：0~65535 米/ 分钟
-----------	------------------

说明：

显示X5端子高速脉冲采样的线速度，单位为米/分钟。根据每分钟采实际样脉冲个数和P7.07(每米脉冲数)，计算出该线速度值。

C0.27 PULSE输入脉冲频率	范围：0~65535Hz
-------------------	--------------

说明：

显示X5端子高速脉冲采样频率，单位为1Hz。与C0.18 为同一数据，仅仅是显示的单位不同。

C0.28通讯设定值	范围：-100.00% ~ 100.00%
------------	-----------------------

说明：

显示通过通讯地址0x1000 写入的数据。

C0.30 主频率X显示	范围：0.00~500.00Hz
C0.31 辅助频率Y显示	范围：0.00~500.00Hz
C0.35 目标转矩	范围：-200.0%~200.0%
C0.37功率因数角度	
C0.39 VF分离目标电压	范围：0V~电机额定电压
C0.40 VF分离输出电压	范围：0V~电机额定电压

说明：

显示运行在VF 分离状态时，目标输出电压和当前实际输出电压VF分离见P9组相关介绍。

C0.41 X端子输入状态直观显示	范围：-
-------------------	------

说明：

直观显示X端子状态，其显示格式如下：

X端子状态显示，亮为高电平，灭为低电平。其中X1-X5为控制板上端子。

C0.42 Y输出状态直观显示	范围：-
-----------------	------

说明：直观显示 Y 端子输出状态，其显示格式如下：

Y端子状态显示，亮为高电平，灭为低电平。DO为控制板上端子，RELAY为控制板上继电器TA/TB/TC。

C0.59 设定频率	范围：-100.0%~100.0%
C0.60 运行频率	范围：-100.0%~100.0%

说明：

显示当前设定频率和运行频率，100.00% 对应变频器最大频率(P0.10)。

C0.61 变频器运行状态	范围：0~65535
---------------	------------



说明：

显示变频器运行状态信息，数据定义格式如下：

C0.61	Bit0	0: 停机; 1: 正转; 2: 反转
	Bit1	
	Bit2	0: 恒速; 1: 加速; 2: 减速
	Bit3	
	Bit4	0: 母线电压正常; 1: 欠压

C0.62 当前故障编码	范围：0~99
--------------	---------

说明：

显示当前故障编码

C0.65 转矩上限	范围：-200.0%~200.0%
C0.73 电机序号	范围：0: 电机1; 1: 电机2
C0.74 变频器输出转矩	范围：-300.0%~300.0%

第六章 故障检查与排除

6.1 故障信息及排除方法

故障顺序	故障显示码	故障类型	可能的故障原因	对策
02	oC1	加速过电流	<ol style="list-style-type: none"> 变频器输出回路存在接地或短路 控制方式为矢量且没有进行参数调谐 加速时间太短 手动转矩提升或V/F 曲线不合适 电压偏低 对正在旋转的电机进行启动 加速过程中突加负载 变频器选型偏小 	<ol style="list-style-type: none"> 排除外围故障 进行电机参数调谐 增大加速时间 调整手动提升转矩或V/F曲线 将电压调至正常范围 选择转速追踪启动或等电机停止后再启动 取消突加负载 选用功率等级更大的变频器
03	oC2	减速过电流	<ol style="list-style-type: none"> 变频器输出回路存在接地或短路 控制方式为矢量且没有进行参数调谐 减速时间太短 电压偏低 减速过程中突加负载 没有加装制动单元和制动电阻 	<ol style="list-style-type: none"> 排除外围故障 进行电机参数调谐 增大减速时间 将电压调至正常范围 取消突加负载 加装制动单元及电阻
04	oC3	恒速过电流	<ol style="list-style-type: none"> 变频器输出回路存在接地或短路 控制方式为矢量且没有进行参数调谐 电压偏低 运行中是否有突加负载 变频器选型偏小 	<ol style="list-style-type: none"> 排除外围故障 进行电机参数调谐 将电压调至正常范围 取消突加负载 选用功率等级更大的变频器
05	ou1	加速过电压	<ol style="list-style-type: none"> 输入电压偏高 加速过程中存在外力拖动电机运行 加速时间过短 没有加装制动单元和制动电阻 	<ol style="list-style-type: none"> 将电压调至正常范围 取消此外动力或加装制动电阻 增大加速时间 加装制动单元及电阻
06	ou2	减速过电压	<ol style="list-style-type: none"> 输入电压偏高 减速过程中存在外力拖动电机运行 减速时间过短 没有加装制动单元和制动电阻 	<ol style="list-style-type: none"> 将电压调至正常范围 取消此外动力或加装制动电阻 增大减速时间 加装制动单元及电阻
07	ou3	恒速过电压	<ol style="list-style-type: none"> 输入电压偏高 运行过程中存在外力拖动电机运行 	<ol style="list-style-type: none"> 将电压调至正常范围 取消此外动力或加装制动电阻
09	Uu1	欠压故障	<ol style="list-style-type: none"> 瞬时停电 变频器输入端电压不在规范要求的范围 母线电压不正常 整流桥及缓冲电阻不正常 驱动板异常 控制板异常 	<ol style="list-style-type: none"> 复位故障 调整电压到正常范围 寻求技术支持 寻求技术支持 寻求技术支持 寻求技术支持

故障顺序	故障显示码	故障类型	可能的故障原因	对策
10	oL1	变频器过载	1、负载是否过大或发生电机堵转 2、变频器选型偏小	1、减小负载并检查电机及机械情况 2、选用功率等级更大的变频器
11	oL2	电机过载	1、电机保护参数P9.01 设定是否合适 2、负载是否过大或发生电机堵转 3、变频器选型偏小	1、正确设定此参数 2、减小负载并检查电机及机械情况 3、选用功率等级更大的变频器
13	SPO	输出缺相	1、变频器到电机的引线不正常 2、电机运行时变频器三相输出不平衡 3、驱动板异常 4、模块异常	1、排除外围故障 2、检查电机三相绕组是否正常并排除故障 3、寻求技术支持 4、寻求技术支持
14	oH1	模块过热	1、环境温度过高 2、风道堵塞 3、风扇损坏 4、模块热敏电阻损坏 5、逆变模块损坏	1、降低环境温度 2、清理风道 3、更换风扇 4、更换热敏电阻 5、更换逆变模块
15	EFI	外部设备故障	1、通过多功能端子X端子输入外部故障的信号 2、通过虚拟IO 功能输入外部故障的信号	1、复位运行 2、复位运行
16	CCF	通讯故障	1、上位机工作不正常 2、通讯线不正常 3、通讯扩展卡P0.28 设置不正确 3、通讯参数PD 组设置不正确	1、检查上位机接线 2、检查通讯连接线 3、正确设置通讯扩展卡类型 4、正确设置通讯参数
17	uU3	接触器故障	1、驱动板和电源不正常 2、接触器不正常	1、更换驱动板或电源板 2、更换接触器
18	HEF	电流检测故障	1、检查霍尔器件异常 2、驱动板异常	1、更换霍尔器件 2、更换驱动板
19	tunF	电机调谐故障	1、电机参数未按铭牌设置 2、参数调谐过程超时	1、根据铭牌正确设定电机参数 2、检查变频器到电机引线
21	EEF	EEPROM 读写故障	1、EEPROM 芯片损坏	1、更换主控板
22	IPF	变频器硬件故障	1、存在过压 2、存在过流	1、按过压故障处理 2、按过流故障处理
23	GF	对地短路故障	电机对地短路	更换电缆或电机
26	tIE0	累计运行时间 到达故障	累计运行时间达到设定值	使用参数初始化功能清除记录信息
27	udE1	用户自定义故障 1	通过多功能端子X端子输入用户自定义故障1 的信号	1、复位运行 2、复位运行
28	udE2	用户自定义故障 2	通过多功能端子X端子输入用户自定义故障2 的信号	1、复位运行 2、复位运行
29	tIE2	累计上电时间 到达故障	累计上电时间达到设定值	使用参数初始化功能清除记录信息

第六章 故障检查与排除

故障顺序	故障显示码	故障类型	可能的故障原因	对策
30	LoFF	掉载故障	变频器运行电流小于PB.64	确认负载是否脱离或PB.64、PB.65 参数设置是否符合实际运行工况
31	PId1	运行时PID反馈丢失故障	PID反馈小于P6.26设定值	检查PID反馈信号或设置P6.26 为一个合适值
40	cbc	逐波限流故障	1、负载是否过大或发生电机堵转 2、变频器选型偏小	1、减小负载并检查电机及机械情况 2、选用功率等级更大的变频器
41	LSF	运行时切换电机故障	在变频器运行过程中通过端子更改当前电机选择	变频器停机后再进行电机切换操作
42	oSE	速度偏差过大故障	1、编码器参数设置不正确 (P0.01=1 时) 2、电机堵转 3、速度偏差过大检测参数PB.69、PB.70 设置不合理 4、变频器输出端UVW 到电机的接线不正常	1、正确设置编码器参数 2、检查机械是否异常，电机是否进行参数调谐，转矩设定值P2.10 是否偏小 3、速度偏差过大检测参数PB.69、PB.70设置不合理 4、检查变频器与电机间的接线是否断开现象
43	oSF	电机过速度故障	1、编码器参数设定不正确 2、没有进行参数调谐 3、电机过速度检测参数PB.67、PB.68设置不合理	1、正确设置编码器参数 2、进行电机参数调谐 3、根据实际情况合理设置检测参数

第七章 外围设备

7.1 外围设备和任选件连接图

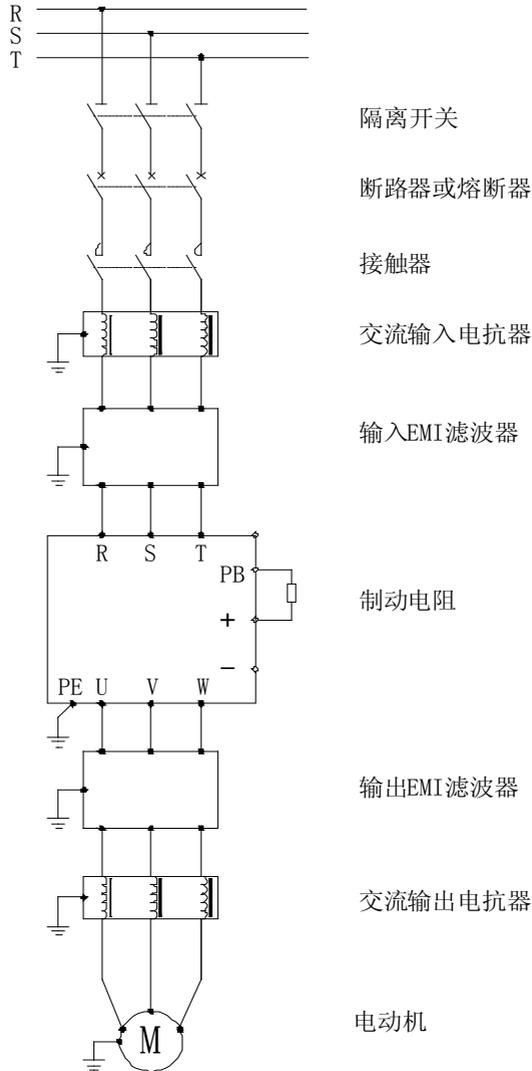


图 7-1 外围设备连接图

7.2 外围设备的功能说明

表 7-1 各外围设备的作用说明

外设与任选件	断路器	接触器	*交流电抗器	*EMI滤波器	*制动单元及制动电阻
说明	用于快速切断变频器的故障电流并防止变频器及其线路故障导致电源故障	在变频器故障时切断主电源并防止掉电及故障后的再启动	用于改善输入功率因数,降低高次谐波及抑制电源的浪涌	用于减小变频器产生的无线电干扰。电机与变频器间配线距离小于20米时,建议连接在电源侧,配线距离大于20米时,连接在输出侧)	在制动力矩不能满足要求时选用,适用于大惯量负载及频繁制动或快速停车的场合

备注:带*者为任选件。

7.2.1 交流输入电抗器

交流输入电抗器可抑制变频器输入电流的高次谐波,明显改善变频器的功率因数,建议在下列情况下使用交流电抗器:

- 变频器所用之处的电源容量与变频器的容量之比为 10 : 1 以上。
- 同一电源上接有可控硅负载或带有开关控制的功率因数补偿装置。
- 三相电源的电压不平衡度较大 (≥3%)

7.2.2 制动单元及制动电阻

本系列变频器内置制动单元,需要能耗制动时用户仅需外接制动电阻。内置制动单元包含控制部分、驱动部分及放电电阻。控制部分应参照本系列变频器过电压保护动作值进行调整,放电电阻部分如装有过热保护,建议其控制接点应连接至主控制回路内。

一般制动率为10%,制动电阻阻值及功率参照下表:

表 7-2 电机功率和制动电阻选择对应表

电压 (V)	电机功率 (kW)	电阻阻值 (Ω)	电阻功率 (kW)
单相220	0.4	200	0.1
	0.75	150	0.2
	1.5	100	0.4
	2.2	75	0.5
三相380	0.75	300	0.4
	1.5	300	0.4
	2.2	200	0.5
	4	200	0.5
	5.5	100	0.8

制动时电机的再生能量几乎全部消耗在制动电阻上,可根据如下公式计算制动功率:

$$U \times U \div R = P_b$$

公式中R为选择的制动电阻的阻值, U为系统稳定制动时制动电压(不同的系统不一样,对于380VAC系统一般为700V; 220VAC一般为350V), P_b为制动功率。理论上制动电阻的功率和制动功率一致,但是一般要考虑降额为70%使用。可根据如下公式计算制动电阻需要的功率:

$$0.7 \times P_r = P_b \times D$$

公式中P_r为制动电阻的功率, D为制动率(再生过程占整个工作过程的比例),可以参考下表选择:

7.2.3 漏电保护器

由于变频器内部、电机内部及输入输出引线均存在对地安规电容或分布电容，又因本系列变频器为低噪声型，所用的载波较高。因此变频器的对地漏电流较大，大容量机种更为明显，有时甚至会导致漏电保护电路误动作。

遇到上述问题时，除适当降低载波频率、缩短引线以及安装输出电抗器外，还应安装漏电保护器。安装使用漏电保护器时，应注意以下几点：

漏电保护器应设于变频器的输入侧，位于断路器之后较为合适。

漏电保护器动作电流应大于该线路在工频电源下不使用变频器时漏电流（线路、EMI滤波器、电机等漏电流的总和）的10倍。

第八章 保养维护



危险

1. 请勿触摸变频器的接线端子，端子上有高压。有触电的危险。
2. 通电前，请务必安装好端子外罩，拆卸外罩时，一定要断开电源。有触电的危险。
3. 切断主回路电源，确认CHARGE LED指示灯熄灭后，方可进行保养、检查。
电解电容上有残余电压的危险。
4. 非专业技术人员，请勿进行保养、检查工作。有触电的危险。



注意

1. 键盘板、控制电路板、驱动电路板上安装了 **CMOS** 集成电路，使用时请特别注意。
用手指直接触摸电路板，静电感应可能会损坏电路板上的集成芯片。
2. 通电中，请勿变更接线及拆卸端子线。有触电的危险。
3. 运行中，请勿检查信号。会损坏设备。

8.1 保养和维护

由于变频器是电力电子技术与微电子技术相结合的典型产品，所以具有工业设备与微电子装置的双重特点。变频器使用环境的变化，如温度、湿度、烟雾等的影响，以及变频器内部元器件的老化等因素，可能会导致变频器发生各种故障。因此，为使本产品长期正常运行，在存贮、使用过程中对变频器进行日常检查和定期（3个月或6个月一次）保养维护是十分必要的。

8.1.1 日常维护

在变频器正常开启时，请确认如下事项：

- 电机是否有异常声音及振动。
- 变频器及电机是否发热异常；
- 环境温度是否过高；
- 负载电流表是否与往常值一样；
- 变频器的冷却风扇是否正常运转；
- 制动电阻是否与大地绝缘良好。

日常维护检查内容如表 8-1 所示。

表 8-1 日常维护检查内容及注意事项要点

序号	检查项目	检查部位	检查事项	判定标准
1	显示	LED 监视器	显示是否有异常	按使用状态确定（如上电无显示，可检查制动电阻与大地绝缘是否良好）
2	冷却系统	风扇	转动是否灵活，是否有异常的声音，是否积尘堵塞	无异常
3	本体	机箱内	温升、异响、异味、积尘	无异常
4	使用环境	周围环境	温度、湿度、灰尘、有害气体等	按2.2 条款的规定
5	电压	输入、输出端子	输入、输出电压	按照附录 2 技术规范
6	负载	电机	温升、异响、振动	无异常

8.1.2 定期维护

变频器定期保养检查时，一定要切断电源，待监视器无显示及主电路电源指示灯熄灭 5~10 分钟以后，才能进行检查，以免变频器的电容器残留的电压伤及保养人员。

定期维护检查内容如表 8-2 所示。

表 8-2 定期维护检查内容

检查项目	检查内容	对策
主回路端子、控制回路端子螺丝钉	螺丝钉是否松动	用螺丝刀拧紧
散热片	是否有灰尘	用 4~6kg/cm ² 压力的干燥压缩空气吹掉
PCB 印刷电路板	是否有灰尘	用 4~6kg/cm ² 压力的干燥压缩空气吹掉
冷却风扇	转动是否灵活，是否有异常声音、异常振动，是否积尘、堵塞	更换冷却风扇，清除积尘和异物
功率元件	是否有灰尘	用 4~6kg/cm ² 压力的干燥压缩空气吹掉
电解电容	是否变色、异味、鼓泡、漏液等	更换电解电容
制动电阻	与大地绝缘是否良好	将制动电阻放在干燥、绝缘的地方

在检查中，不可随意拆卸器件或摇动器件，更不可随意拔掉插件，否则可能导致变频器不能正常运行或进入故障显示状态，甚至导致器件故障或主开关器件IGBT模块或其它器件的损坏。

在需要测量时，应注意各种不同仪表可能得出差别较大的测量结果。推荐使用动圈式电压表测量输入电压，用桥式电压表测量输出电压，用钳式电流表测量输入、输出电流，用电动瓦特表测量功率。在条件不具备时，可采用同一种表进行测量并做好记录以便于比较。

如需进行波形测试，建议使用扫描频率大于40MHz 的示波器，在测试瞬变波形时则应使用 100MHz 以上的示波器为宜。测试前示波器必须做好电气隔离。

在电源严重不对称或三相电流不平衡时，建议采用三瓦特计法测量功率。

由于本产品出厂前已做过电气绝缘试验及介电强度试验，因此用户无需去做此类试验并且这类试验每做一次均会降低产品的绝缘耐压水平，不适当的此类试验甚至可能引起产品器件损坏。如果确需要做此类试验，建议由熟练的技术人员进行操作。

若做主回路耐压试验，必须使用时间、漏电流可设定的容量相当的耐压仪，本试验将降低产品寿命。如做主回路绝缘试验，必须将主回路端子 R、S、T、U、V、W、PB(P1)、+、- 等全部可靠短路，然后用电压

等级相近的兆欧表（220V 级用 250V，380V 级用 500V，660V 级用1000V）进行测量。控制回路不可用兆欧表测量，可用万用表电阻档测量。

对于380V级的产品主回路对地绝缘电阻不应小于5MΩ，控制回路对地绝缘电阻不应小于3MΩ。

8.1.3 定期更换的器件

为了使变频器长期可靠运行，必须针对变频器内部电子元器件的使用寿命，定期进行保养和维护。变频器电子元器件的使用寿命又因其使用环境和使用条件的不同而不同。一般连续使用时，可按下表的规定更换，尚应视使用环境，负荷情况及变频器现状等具体情况而定。

如表 8-3 所示变频器的保养期限仅供用户使用时参考。

表 8-3 变频器易损部件更换时间

器件名称	标准更换年数
冷却风扇	2~3年
电解电容器	4~5年
印刷电路板	5~8年

8.2 储存与保护

变频器购入后不立即使用，需暂时或长期储存时，应做到如下：

- 应放在规定的温、湿度范围内且无潮湿、无灰尘、无金属粉尘、通风良好的场所。
- 如超过一年仍未使用，则应进行充电试验。以使机内主回路电解电容器的特性得以恢复。充电时应使用调压器慢慢升高变频器的输入电压直至额定电压，通电时间在 1~2 小时以上。
- 上述试验至少每年一次。

不可随意实施耐压实验，它将导致变频器寿命降低，甚至产品器件损坏。对于绝缘试验，可以采用 500V 兆欧表进行测量试验，其绝缘电阻不得小于 4MΩ。

第九章 品质保证

本产品的品质保证按如下条例办理：

保修范围仅指变频器本体，保修期限自公司出货之日开始记起。本产品的保修期为购买后十二个月，但不超过铭牌记载的制造日期后的24个月内。

如由于下述原因引起的故障，即使在保修期内，也属有偿维修：

- 不正确的操作或未经允许自行修理及改造所引起的问题；
 - 超出标准规范要求使用变频器造成的问题；
 - 购买后跌损或野蛮搬运造成的损坏；
 - 因在不符合本用户手册要求的环境下使用所引起的器件老化或故障；
 - 外部进入的异物（如昆虫等）造成的变频器损坏；
 - 连接线错误造成的变频器损坏；
 - 由于地震、火灾、风水灾害、雷击、异常电压或其它自然灾害和与灾害相伴的原因所引起的故障。
- 对于发生故障的产品，本公司有权委托他人负责保修事宜。

确属本公司责任的品质保证内容，在国内使用时：

- 出货一个月内包换、包退、保修；
- 出货三个月内包换、保修；
- 出货十二个月内保修。

出货到海外时，出货后三个月内保修。有关服务费用按照实际费用计算，如有协议，以协议优先的原则处理。

本公司在全国各地的销售、代理机构均可对本产品提供售后服务。

附加说明：

关于免除责任事宜

- 对于违反本用户手册的规定使用本产品而产生或诱发的责任，本公司不能承担；
- 对于本产品故障所致贵方受到的损失或波及性、继发性损害，本公司不负责赔偿。

关于用户使用须知：

本用户手册只适用于本系列产品。

本公司对本产品负有终身责任，并提供与使用本产品有关的一切服务。

尽管本产品是在严格的质量管理下设计制造，但若用于因其故障或操作错误而有可能危及人体或其生命的下列用途，务必请事先询问本公司。

- 用于交通运输设备；
- 医疗装置；
- 核能、电力设备；
- 航空、航天装置；
- 各种安全装置；
- 其它特殊用途。

关于对用户的希望：

诚望广大用户对本公司的产品设计、性能、品质及服务提出的建议，本公司将不胜感谢。

附录1 外型尺寸与安装尺寸（单位：mm）

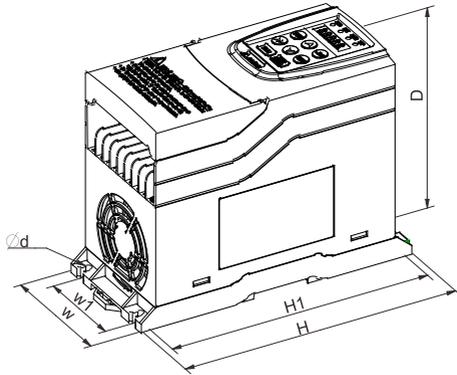


图 A1-1 外形示意图

表 A1-1 外形尺寸（单位：mm）

产品系列	规格	H	H1	W	W1	D	d
A1	3R75GB ~32R2GB	180	177	80	60	135	4.5

附录2 技术规范

机型信息

型号	输入电源	电源容量 (kVA)	输入电流 (A)	输出电流(A)	适配电机 (kW)
S2R4GB	1PH 220V 50/60Hz 电压范围: 176~ 264V 频率失衡率: 小于 ±5%	1.0	5.1	2.4	0.4
S2R75GB		1.7	9.2	4.5	0.75
S21R5GB		2.8	13.1	7.0	1.5
S22R2GB		4.0	23	10.0	2.2
3R75GB	3PH 380V 50/60Hz 电压范围: 304~ 456V	1.6	3.7	2.5	0.75
31R5GB		3.2	5.4	4.0	1.5
32R2GB	电压失衡率: 小于 3% 频率失衡率: 小于 ±5%	4.8	7.0	6.0	2.2

其它技术数据

额定输出电压	0~额定输入电压
最大过载电流	G 型机: 150% 1 分钟, 180% 20 秒;
控制方式	电流矢量控制
频率精度	数字指令 $\pm 0.01\%$ ($-10^{\circ}\text{C}\sim+40^{\circ}\text{C}$) 模拟指令 $\pm 0.01\%$ ($25^{\circ}\text{C}\pm 10^{\circ}\text{C}$)
设定频率分辨率	数字指令 0.01Hz; 模拟指令 1/1000 最大频率
输出频率分辨率	0.01Hz
频率设定信号	0~10V, 0~20mA
加减速时间	0.1~3600 秒 (加、减速时间独立设定)
制动转矩	附加制动电阻可达 125%
保护功能	过压、欠压、电流限幅、过流、过载、电子热继电器、过热、过压失速、负载短路、接地, 欠压保护, 输入缺相, 输出缺相, 对地及相间短路, 电机过载保护等
使用环境温度	$-10^{\circ}\text{C}\sim+40^{\circ}\text{C}$
湿度	5~95% RH (无凝露)
贮存温度	$-40^{\circ}\text{C}\sim+70^{\circ}\text{C}$
使用场所	室内 (无腐蚀性气体)
安装场所	海拔不高于 1000 米, 无尘、无腐蚀性气体和无日光直射。
振动	小于 $5.9\text{m/s}^2(0.6\text{g})$
防护等级	IP20

附录3 变频器Modbus-RTU通讯

本系列变频器提供RS485通信接口，并支持Modbus-RTU 从站通讯协议。变频器用户可通过上位机（计算机或PLC）实现集中控制，可以实现对变频器的控制、监视及功能参数修改查看等操作。变频器通讯数据可分为功能码数据、非功能码数据，后者包括运行命令、运行状态、运行参数、告警信息等。

● 变频器功能码数据

功能码数据为变频器的重要设置参数，包括P组、A组参数。功能码数据通讯地址定义见功能参数简表。

● 变频器非功能码数据

变频器的非功能码数据	状态数据（只读）	C 组监视参数、变频器故障描述、变频器运行状态
	控制参数(只写)	控制命令、通讯设定值、数字输出端子控制、模拟输出AO1 控制、高速脉冲(DO) 输出控制、参数初始化

1、状态数据

状态数据分为C组监视参数、变频器故障描述、变频器运行状态。

C 组参数监视参数：

C 组监视数据描述见第五章、第六章相关描述，其地址定义见功能参数简表。

变频器故障描述：

通讯读取变频器故障描述时，通讯地址固定为8000H，上位机通过读取该地址数据，可以获取当前变频器故障代码，故障代码描述见第五章PB.14 功能码中定义。

变频器运行状态：

通讯读取变频器运行状态时，通讯地址固定为3000H，上位机通过读取该地址数据，可以获取当前变频器运行状态信息，定义如下：

变频器运行状态通讯地址	读取状态字定义
3000H	1：正转运行
	2：反转运行
	3：停机

2、控制参数

控制参数分为控制命令、数字输出端子控制、模拟输出AO1 控制、高速脉冲输出控制

控制命令：

在P0.02(命令源) 选择为2：通讯控制时，上位机通过该通讯地址，可以实现对变频器的启停等相关命令控制，控制命令定义如下：

控制命令通讯地址	命令功能
2000H	1：正转运行
	2：反转运行
	3：正转点动
	4：反转点动
	5：自由停机
	6：减速停机

	7: 故障复位
--	---------

通讯设定值:

通讯设定值主要用于变频器中的频率源、转矩上限源、VF分离电压源、PID 给定源、PID 反馈源等选择为通讯给定时的给定数据。其通讯地址为1000H，上位机设定该通讯地址值时，其数据范围为-10000~10000，对应相对给定值 -100.00%~100.00%。

数字输出端子控制:

当数字输出端子功能选择为20: 通讯控制时，上位机通过该通讯地址，可以实现对变频器数字输出端子的控制，定义如下:

数字输出端子控制通讯地址	命令内容
2001H	BIT0: BIT1: BIT2: RELAY输出控制 BIT3: BIT4: DO 输出控制

模拟量输出AO1，高速脉冲输出DO控制:

当模拟量输出AO1，高速脉冲输出DO输出功能选择为12: 通讯设定时，上位机通过该通讯地址，可以实现对变频器模拟量、高速脉冲输出的控制，定义如下:

输出控制通讯地址		命令内容
AO1	2002H	0 ~7FFF 表示 0%~ 100%
脉冲输出	2004H	

● Modbus-RTU 通讯协议:

1、协议内容:

该串行通信协议定义了串行通信中传输的信息内容及使用格式。其中包括: 主机轮询(或广播)格式; 主机的编码方法, 内容包括: 要求动作的功能码, 传输数据和错误校验等。从机的响应也是采用相同的结构, 内容包括: 动作确认, 返回数据和错误校验等。如果从机在接收信息时发生错误, 或不能完成主机要求的动作, 它将组织一个故障信息作为响应反馈给主机。

1.1 应用方式

变频器接入具备RS485 总线的“单主多从”PC/PLC 控制网络, 作为通讯从机。

1.2 总线结构

(1) 硬件接口

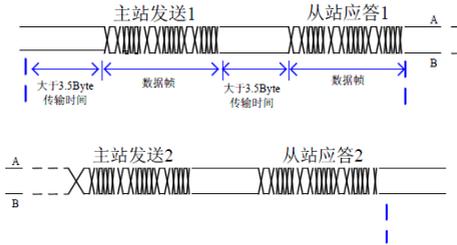
见变频器接口485+、485-。

(2) 拓扑结构

单主机多从机系统。网络中每一个通讯设备都有一个唯一的从站地址, 其中有一个设备作为通讯主机(常为平PC 上位机、PLC、HMI等), 主动发起通讯, 对从机进行参数读写操作, 其他设备作为通讯从机, 响应主机对本机的询问或通讯操作。在同一时刻只能有一个设备发送数据, 而其他设备处于接收状态。从机地址的设定范围为1~247, 0 为广播通信地址。网络中的从机地址必须是唯一的。

(3) 通讯传输方式

异步串行，半双工传输方式。数据在串行异步通信过程中，是以报文的形式，一次发送一帧数据，MODBUS-RTU 协议中约定，当通讯数据线上无数据空闲时间大于3.5Byte 的传输时间，表示新的一个通讯帧的起始。

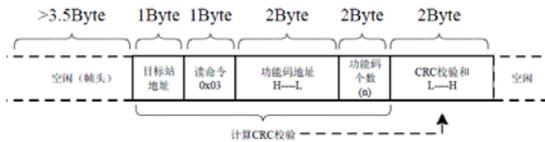


变频器系列内置的通信协议是Modbus-RTU 从机通信协议，可响应主机的“查询/命令”，或根据主机的“查询/命令”做出相应的动作，并通讯数据应答。主机可以是指个人计算机（PC），工业控制设备或可编程逻辑控制器（PLC）等，主机既能对某个从机单独进行通信，也能对所有下位从机发布广播信息。对于主机的单独访问“查询/命令”，被访问从机要返回一个应答帧；对于主机发出的广播信息，从机无需反馈响应给主机。

2、通讯资料结构（PA.05设为标准MODBUS协议）：

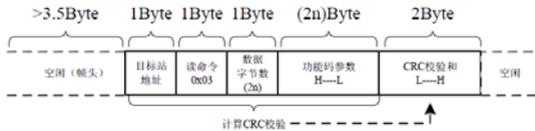
变频器系列的Modbus-RTU 协议通讯数据格式如下，变频器只支持Word 型参数的读或写，对应的通讯读操作命令为0x03；写操作命令为0x06，不支持字节或位的读写操作：

主站读命令帧：

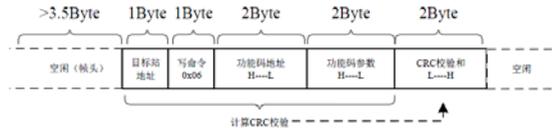


理论上，上位机可以一次读取连续的几个功能码（即其中n 最大可达12 个），但要注意不能跨过本功能码组的最后一个功能码，否则会答复出错。

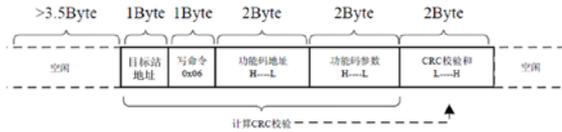
从站读应答帧：



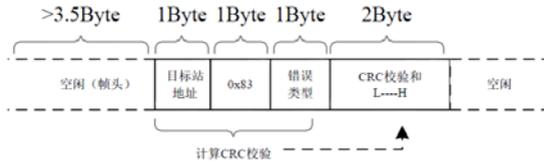
主站写命令帧：



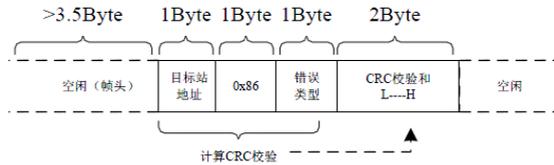
从站写应答帧：



若从机检测到通讯帧错误，或其他原因导致的读写不成功，会答复错误帧。
从站读应答错误帧：



从站写应答错误帧：



错误类型：01：命令码错误；02：地址错误；03：数据错误；04：命令无法处理。

CRC 校验方式：

CRC (Cyclical Redundancy Check) 使用RTU 帧格式，消息包括了基于CRC 方法的错误检测域。CRC 域检测了整个消息的内容。CRC 域是两个字节，包含16 位的二进制值。它由传输设备计算后加入到消息中。接收设备重新计算收到消息的CRC，并与接收到的CRC域中的值比较，如果两个CRC 值不相等，则说明传输有错误。CRC 是先存入0xFFFF，然后调用一个过程将消息中连续的8 位字节与当前寄存器中的值进行处理。仅每个字符中的8Bit数据对CRC有效，起始位和停止位以及奇偶校验位均无效。CRC 产生过程中，每个8 位字符都单独和寄存器内容相异或 (XOR)，结果向最低有效位方向移动，最高有效位以0 填充。LSB 被提取出来检测，如果LSB 为1，寄存器单独和预置的值相异或，如果LSB 为0，则不进行。整个过程要重复8次。在最后一位 (第8 位) 完成后，下一个8 位字节又单独和寄存器的当前值相异或。最终寄存器中的值，是消息中所有的字节都执行之后的CRC 值。CRC 添加到消息中时，低字节先加入，然后高字节。CRC 简单函数如下：

```

unsigned int crc_chk_value (unsigned char *data_value,unsigned char length)
{
    unsigned int crc_value=0xFFFF;
    int i;
    while (length--)
    {
        crc_value ^= *data_value++;
        for (i=0;i<8;i++)
        {
            if (crc_value & 0x0001)
    
```

```
        {
            crc_value=(crc_value>>1)^0xa001;
        }
        else
        {
            crc_value=crc_value>>1;
        }
    }
}
return (crc_value);
}
```

3、 功能码参数地址标示规则：

读写功能码参数（有些功能码是不能更改的，只供厂家使用或监视使用），以功能码组号和标号为参数地址表示规则：

高位字节： 由组号完全决定；低位字节： 00~FF，由组内顺序号决定。详见功能码表。

停机/运行参数部分:

参数地址	参数描述
1000H	* 通信设定值 (十进制) - 10000 ~ 10000
1001H	运行频率
1002H	母线电压
1003H	输出电压
1004H	输出电流
1005H	输出功率
1006H	输出转矩
1007H	运行速度
1008H	X端子输入标志
1009H	Y 输出标志
100AH	AI1电压
100BH	AI2电压
100CH	AO1电压
100DH	计数值输入
100EH	长度值输入
100FH	负载速度
1010H	PID 设置
1011H	PID 反馈
1012H	PLC 步骤
1013H	X5端子输入脉冲频率, 单位 0.01kHz
1014H	反馈速度, 单位0.1Hz
1015H	剩余运行时间
1016H	AI1校正前电压
1017H	AI2校正前电压
1018H	AO1校正前电压
1019H	线速度
101AH	当前上电时间
101BH	当前运行时间
101CH	X5端子输入脉冲频率, 单位1Hz
101DH	通讯设定值
101EH	实际反馈速度
101FH	主频率X 显示
1020H	辅频率Y 显示

注意: 通信设定值是相对值的百分数, 10000 对应 100.00%, -10000 对应-100.00%。

对频率量纲的数据, 该百分比是相对最大频率 (P0.10) 的百分数; 对转矩量纲的数据, 该百分比是 PE.10、

PC.48（转矩上限数字设定，分别对应第一、二电机）。

控制命令输入到变频器：（只写）

命令字地址	命令功能
2000H	1: 正转运行
	2: 反转运行
	3: 正转点动
	4: 反转点动
	5: 自由停机
	6: 减速停机
	7: 故障复位

读取变频器状态：（只读）

状态字地址	状态字功能
3000H	0001: 正转运行
	0002: 反转运行
	0003: 停机

参数锁定密码校验：（如果返回为 8888H，即表示密码校验通过）

密码地址	输入密码的内容
1F00H	*****

数字输出端子控制：（只写）

命令地址	命令内容
2001H	BIT0: BIT1: BIT2: RELAY1 输出控制 BIT3: BIT4: DO输出控制

模拟输出 AO1 控制：（只写）

命令地址	命令内容
2002H	0~7FFF 表示 0%~100%

脉冲（X5）输出控制：（只写）

命令地址	命令内容
2004H	0~7FFF 表示 0%~100%

变频器故障描述：

变频器故障地址	变频器故障信息
8000H	0000: 无故障 0001: 保留 0002: 加速过电流 0003: 减速过电流 0004: 恒速过电流 0005: 加速过电压

附录 3 变频器 Modbus-RTU 通讯

变频器故障地址	变频器故障信息
	0006: 减速过电压 0007: 恒速过电压 0008: 缓冲电阻过载故障 0009: 欠压故障 000A: 变频器过载 000B: 电机过载 000C: 输入缺相 000D: 输出缺相 000E: 模块过热 000F: 外部故障 0010: 通讯异常 0011: 接触器异常 0012: 电流检测故障 0013: 电机调谐故障 0014: 编码器/PG 卡故障 0015: 参数读写异常 0016: 变频器硬件故障 0017: 电机对地短路故障 0018: 保留 0019: 保留 001A: 运行时间到达 001B: 用户自定义故障1 001C: 用户自定义故障2 001D: 上电时间到达 001E: 掉载 001F: 运行时PID 反馈丢失 0028: 快速限流超时故障 0029: 运行时切换电机故障 002A: 速度偏差过大 002B: 电机超速度 002D: 电机过温 005A: 编码器线数设定错误 005B: 未接编码器 005C: 初始位置错误 005E: 速度反馈错误

4、 PA 组通讯参数说明:

	波特率	出厂值	5005
PA.00	设定范围	个位: MODBUS 0: 300bps; 1: 600bps; 2: 1200bps; 3: 2400bps 4: 4800bps; 5: 9600bps; 6: 19200bps; 7: 38400bps 8: 57600bps; 9: 115200bps 十位: 保留 百位: 保留 千位: 保留	

此参数用来设定上位机与变频器之间的数据传输速率。注意: 上位机与变频器设定的波特率必须一致, 否则, 通讯无法进行。波特率越大, 通讯速度越快。

	数据格式	出厂值	1
PA.01	设定范围	0: 无校验: 数据格式<8,N,2> 1: 偶校验: 数据格式<8,E,1>	

		2: 奇校验: 数据格式<8,O,1> 3: 无校验: 数据格式<8,N,1>
--	--	--

上位机与变频器设定的数据格式必须一致, 否则, 通讯无法进行。

PA.02	本机地址	出厂值	1
	设定范围	1~247, 0 为广播地址	

当本机地址设定为 0 时, 即为广播地址, 实现上位机广播功能。

本机地址具有唯一性 (除广播地址外), 这是实现上位机与变频器点对点通讯的基础。

PA.03	应答延时	出厂值	2ms
	设定范围	0~20ms	

应答延时: 是指变频器数据接受结束到向上位机发送数据的中间间隔时间。如果应答延时小于系统处理时间, 则应答延时以系统处理时间为准, 如应答延时长于系统处理时间, 则系统处理完数据后, 要延迟等待, 直到应答延迟时间到, 才往上位机发送数据。

PA.04	通讯超时时间	出厂值	0.0 s
	设定范围	0.0 s (无效); 0.1~60.0s	

当该功能码设置为 0.0 s 时, 通讯超时时间参数无效。当该功能码设置成有效值时, 如果一次通讯与下一次通讯的间隔时间超出通讯超时时间, 系统将报通讯故障错误 (CCF)。通常情况下, 都将其设置成无效。如果在连续通讯的系统中, 设置此参数, 可以监视通讯状况。

PA.05	通讯协议选择	出厂值	01
	设定范围	个位: 1: 标准的 Modbus-RTU 协议; 十位: 保留	

PA.05=1: 标准的 Modbus 协议。

PA.06	通讯读取电流分辨率	出厂值	0
	设定范围	0: 0.01A; 1: 0.1A	

用来确定通讯读取输出电流时, 电流值的输出单位。

附录4 键盘及托盘安装（开孔）尺寸

4.1 键盘

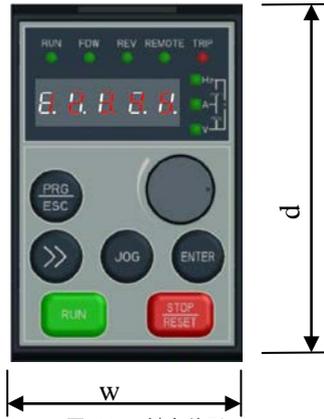


图 A4-1 键盘外形

表 A4-1 键盘安装尺寸（单位：mm）

w	d
49±0.2	76.5±0.2

注：键盘分为两种：普通键盘和带参数拷贝功能的键盘，两种键盘尺寸一样。

4.2 键盘托盘

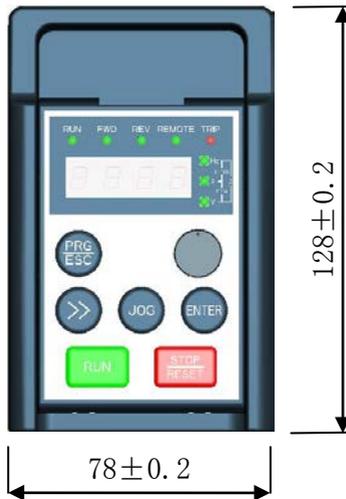


图 A4-2 托盘尺寸（单位：mm）

附录5 变频器保修单

变频器保修单

用户名:	
用户地址:	
联系人:	电话:
邮编:	传真:
型号:	编号:
购买日期: 年 月 日	故障日期: 年 月 日

故障状况

电机: KW 极	电机用途:
故障发生时间: 投入电源 空载 负载 % 其它:	
故障现象:	
故障显示: OC OL OU OH LU 无 其它:	
使用控制端子:	
复位后运行: 可 不可	输出电压: 有 无
总工作时间: 小时	故障频率:

安装场合情况

电源电压: U-V V, V-W V, W-U V	
变压器容量: KVA	变频器接地: 有 无
至电源距离: m	至电机距离: m
振动: 无 一般 强	尘土: 无 一般 多
其它情况:	