

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（A6系列）和同步电机（A6T系列）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。

为用好的产品及确保使用者安全，在您使用之前，请详细阅读本用户手册，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	7
1.1 开箱检查	7
1.2 命名规则	7
第二章 安装配线	8
2.1 安装场所要求和管理	8
2.1.1 安装现场	8
2.1.2 环境温度	8
2.1.3 防范措施	9
2.2 安装方向和空间	9
2.3 主回路端子的连接	10
2.3.1 主回路端子排布及配线	10
2.3.2 主回路端子配线指导	10
2.4 控制回路端子的连接	11
2.4.1 控制回路端子功能	11
2.4.2 控制回路端子配线	12
2.5 基本运行配线连接	15
2.6 配线注意事项	15
第三章 操作运行	16
3.1 键盘的功能与操作	16
3.1.1 键盘的布局	16
3.1.2 按键功能说明	17
3.1.3 LED 数码管及指示灯说明	17
3.1.4 键盘的操作方法	18
3.2 运行模式的选择	19
第四章 功能参数简表	20
第五章 详细功能介绍	46
5.1 基本功能说明（P0 组）	46
5.2 第一电机参数组（P1 组）	51
5.3 输入端子（P2 组）	53
5.4 输出端子组（P3 组）	61

5.5	启停控制组 (P4 组)	65
5.6	辅助功能 (P5 组)	68
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)	88
5.12	保护参数组 (PB 组)	88
5.13	第二电机参数 (PC 组)	93
5.14	转矩控制和限定参数 (PD 组)	94
5.15	矢量控制参数 (PE 组)	95
5.16	人机界面组 (PH 组)	99
5.17	用户密码 (PP 组)	102
5.18	AIAO 校正(A0 组)	102
5.19	用户定制功能码(A3 组)	103
5.20	点对点通讯(A5 组)	104
5.21	监视参数组 (C0 组)	105
第六章	故障检查与排除	110
6.1	故障信息及排除方法	110
第七章	外围设备	113
7.1	外围设备和任选件连接图	113
7.2	外围设备的功能说明	115
7.2.1	交流输入电抗器	115
7.2.2	制动单元及制动电阻	115
7.2.3	漏电保护器	116
7.2.4	电容箱	116
第八章	保养维护	117
8.1	保养和维护	117
8.1.1	日常维护	117
8.1.2	定期维护	118
8.1.3	定期更换的器件	119
8.2	储存与保护	119
第九章	品质保证	120
附录 1	外型尺寸与安装尺寸 (单位: mm)	121

附录 2	技术规范	124
附录 3	Modbus-RTU 通讯.....	126
附录 4	键盘及托盘安装（开孔）尺寸.....	133
附录 5	扩展卡	134
附录 6	变频器保修单	138

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。

部分机器型号，后缀带有字符“-N”，此为厂家信息，本说明书中省略了该字符，机器完整的型号名称，以机器铭牌为准。

1.2 命名规则

本品命名规则如下：

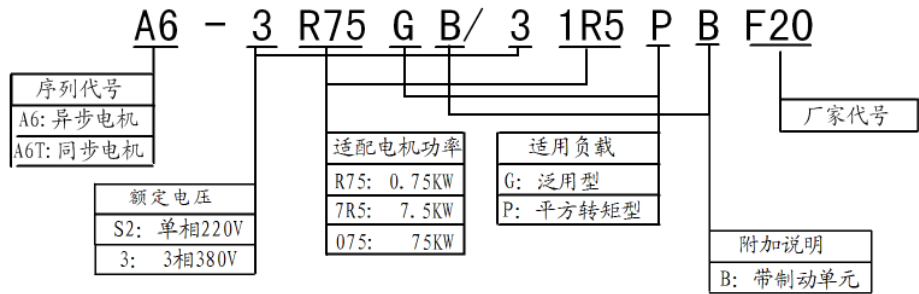


图 1-1 型号说明

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℃～40℃。如环境温度超过40℃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℃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：

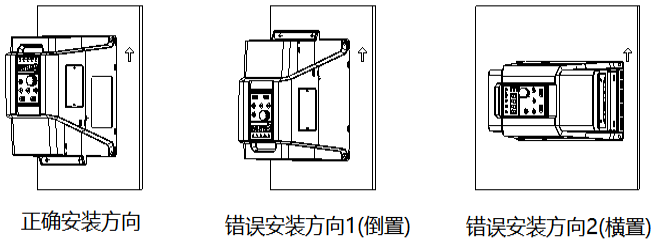


图 2-1 安装方向要求

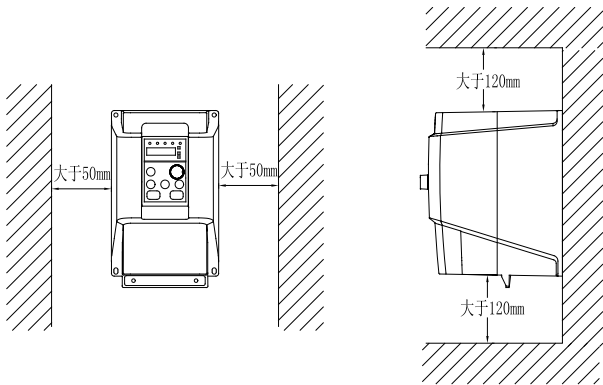


图 2-2 安装方向和空间

2.3 主回路端子的连接

2.3.1 主回路端子排布及配线

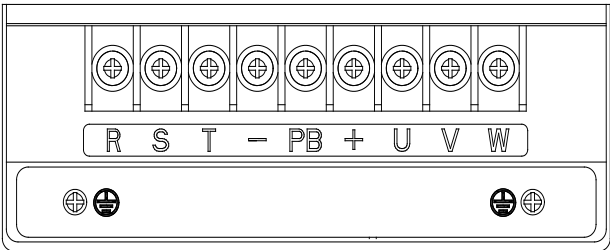


图 2-3 主回路端子接线一

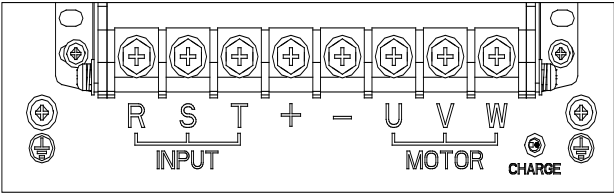


图 2-4 主回路端子接线二

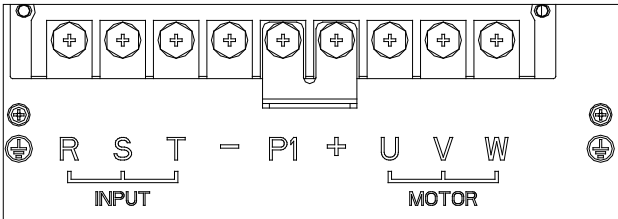


图 2-5 主回路端子接线三

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
+、P1	外接直流电抗器端子，不接直流电抗器时直接短路
-	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下图所示。

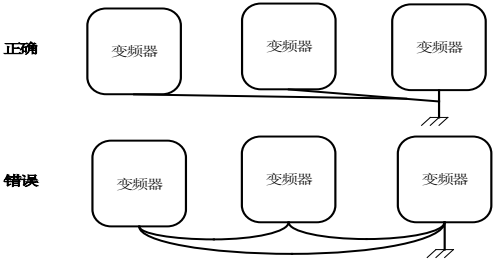


图 2-6 接地线连接方法

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

485+	485-	10V	X1	X2	X3	X4	X5	Y1	TB
AO1	AI1	AI2	GND	COM	PLC	24V	DO	TC	TA

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SW7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SW2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	X1	多功能输入	可编程定义为多种功能的开关量输入端	光耦隔离输入，输入阻抗 R=3.9kΩ

类别	端子 标号	名称	端子功能说明	规格
入端子		端子 1	子，详见输入端子功能介绍。	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
多功能输出	Y1	开路集电极输出端子	可编程定义为开关量输出端子。输出端子功能介绍。	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，参考地：COM。
	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 (COS Φ=1), 250VAC/1A (COS Φ=0.4) 30VDC/1A
	TB			
	TC			
PLC	多功能输入公共端	多功能输入端子公共端	出厂与24V短接。X端子支持24v外部供电，须把控制端子右侧的SW4跳线断开。	X 端子支持外部 24v 供电。
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	SW7	AI2 电压电流切换	AI2 电压、电流由拨码开关 SW7 选择，出厂默认输入电压。	
	SW2	AO1 电压电流切换	AO1 电压、电流由拨码开关 SW2 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 SW7选择输入电压（0～10V）或输入电流（0～20mA）。端子配线方式如右图：

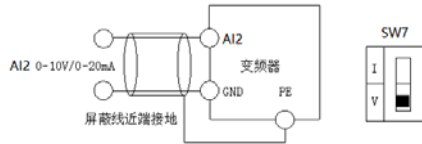


图 2-8 模拟输入端子配线图

*模拟输出端子配线

模拟输出端子 AO1：端子配线方式如右图：

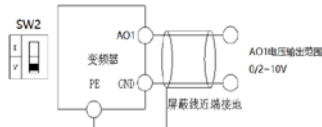


图 2-9 模拟输出端子配线图

 提示：

1) SW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

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：

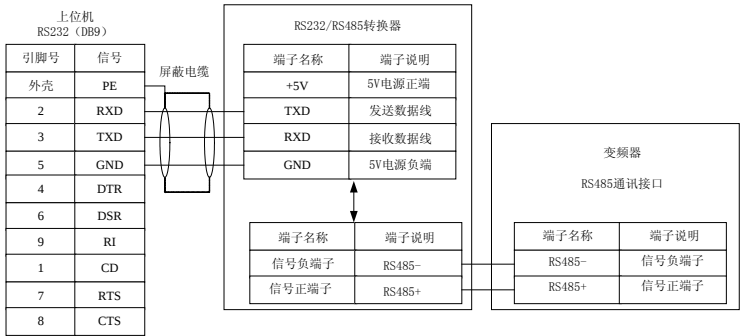


图 2-10 上位机与变频器接口接线图

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：

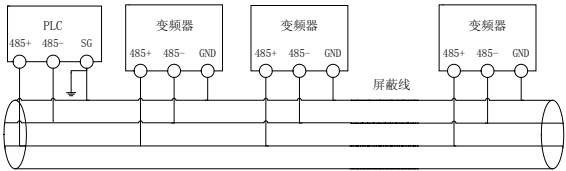


图 2-11 PLC与变频器多机通讯时推荐的接线图（变频器、电机全部良好接地）

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

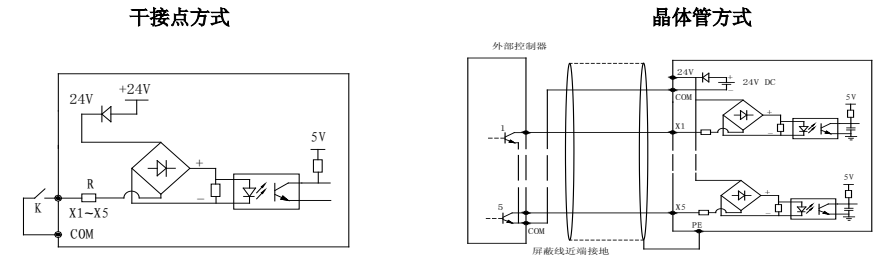


图2-12 输入多功能端子配线连接图

*多功能输出端子配线

- 1) 多功能输出端子Y1, 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。
- 2) 多功能输出端子Y1, 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。

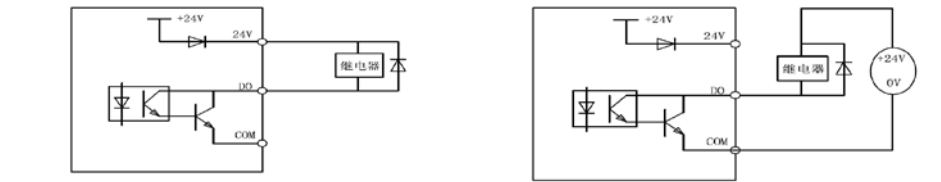


图 2-13 多功能输出端子开关量输出接线方式1

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

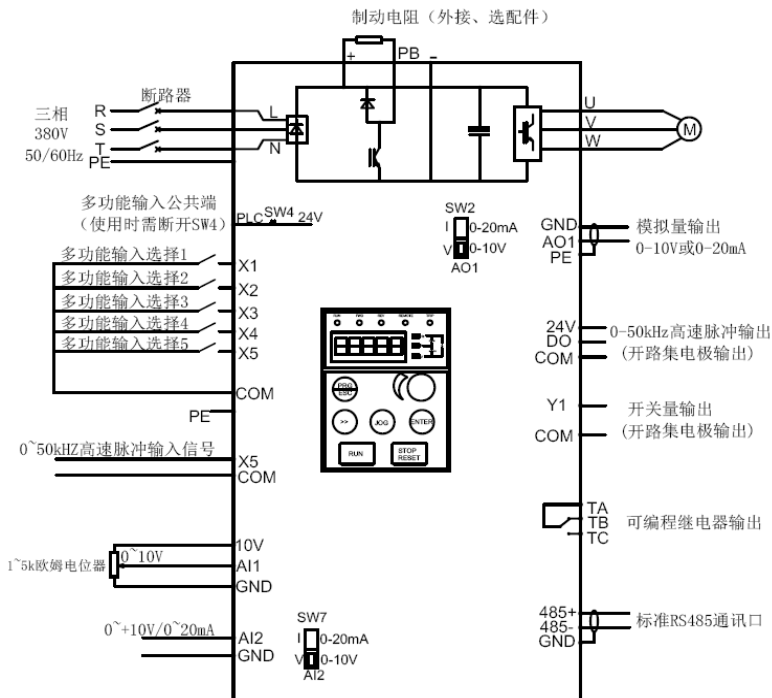


图 2-15 接线图

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	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	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

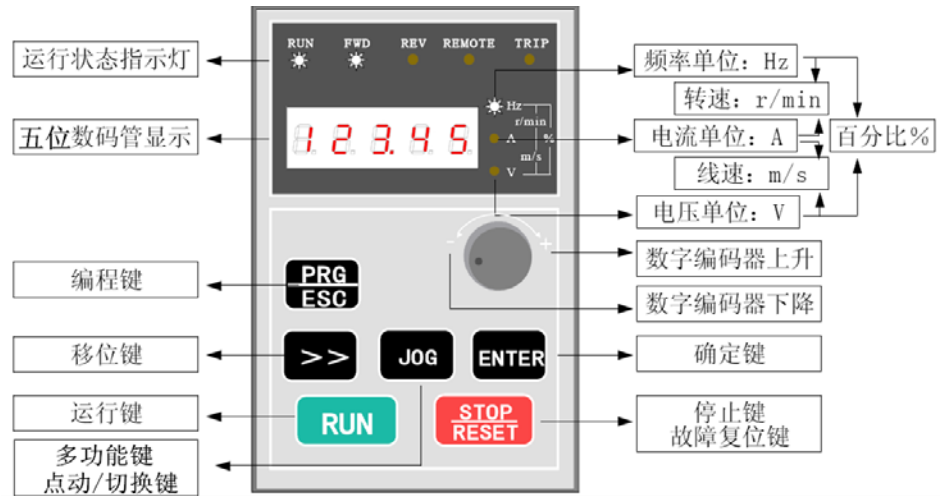


图 3-1 键盘布局与各部分名称

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”～“A6”及 C0 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 7 个按键和 1 个旋钮，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/ESC 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/ESC 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。
	上升键(顺时针)	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。
	下降键(逆时针)	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、3 个单位指示灯、5 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。

3 个单位指示灯有 8 种组合，分别对应 8 种单位指示，组合状态与单位的对应关系见图 3-2 所示：

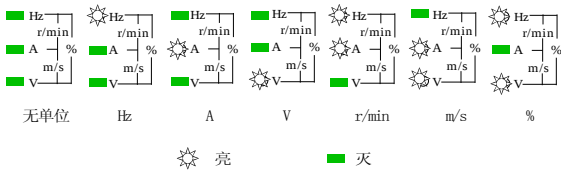


图 3-2 单位指示灯状态与单位对应关系图

5 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
-----	------	------------

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
FWD 正转运行	灭	没有运行、反转运行
	亮	正转运行中
	闪烁	正转启动中
REV 反转运行	灭	没有运行、正传运行
	亮	反转运行中
	闪烁	反转启动中
TRIP 故障指示	灭	正常模式
	闪烁	电机调谐中、故障状态
	亮	转矩控制模式（PD.00=1）
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：正反转指示灯是按变频器内部三相发波顺序来定的，与运行方向是否最终被取反无关（P0.09）。

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：

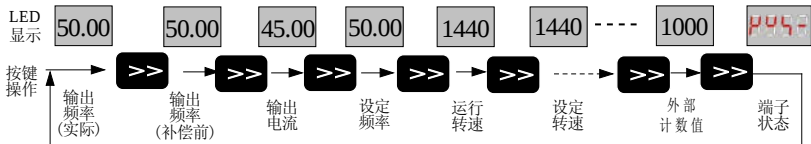


图 3-3 运行状态参数显示操作示例（停机状态切换方法同上）

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

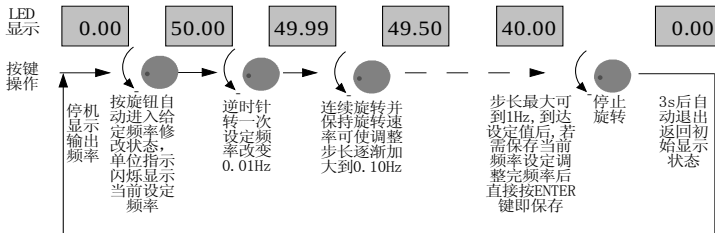


图 3-4 设定频率调整操作

该方法适应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(PP.04=1)，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。
- 串行通讯控制：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	GP 类型显示	1: G 型 2: P 型	机型确定	*	0xF000
P0.01	第 1 电机控制方式	0: 无速度传感器矢量控制 (SVC) 1: 有速度传感器矢量控制 (FVC) 2: V/F 控制	机型确定	×	0xF001
P0.02	命令源选择	0: 操作键盘 1: 端子命令 2: 通讯命令	0	○	0xF002
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 4: AI3 5: X5 脉冲设定 6: 多段指令 7: PLC 8: PID 9: 通讯给定	1	×	0xF003
P0.04	辅助频率源 Y 选择	同 P0.03 (主频率源 X 选择)	0	×	0xF004
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	○	0xF005
P0.06	叠加时辅助频率源 Y 范围	0% ~ 150%	100%	○	0xF006
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	○	0xF007
P0.08	设定频率	0.00Hz ~ 最大频率 (P0.10)	50.00Hz	○	0xF008
P0.09	运行方向	0: 方向一致 1: 方向相反	0	○	0xF009
P0.10	最大频率	A6: 50.00Hz ~ 500.00Hz A6T: 5.00Hz ~ 500.00Hz	50.00Hz	×	0xF00A

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 3: AI3 4: X5 脉冲设定 5: 通讯给定	0	×	0xF00B
P0.12	上限频率	下限频率 P0.14 ~ 最大频率 P0.10	50.00Hz	○	0xF00C
P0.13	上限频率偏置	0.00Hz ~ 最大频率 P0.10	0.00Hz	○	0xF00D
P0.14	下限频率	0.00Hz ~ 上限频率 P0.12	0.00Hz	○	0xF00E
P0.15	载波频率	0.5kHz ~ 16.0kHz	机型确定	○	0xF00F
P0.16	载波频率随温度调整	0: 否 1: 是	1	○	0xF010
P0.17	加速时间 1	0.00s ~ 650.00s 0.0s ~ 6500.0s (0s ~ 65000s)	机型确定	○	0xF011
P0.18	减速时间 1	0.00s ~ 650.00s 0.0s ~ 6500.0s 0s ~ 65000s	机型确定	○	0xF012
P0.19	加减速时间单位	0: 1 秒 1: 0.1 秒 2: 0.01 秒	1	×	0xF013
P0.21	叠加时辅助频率源偏置频率	0.00Hz ~ 最大频率 P0.10	0.00Hz	○	0xF015
P0.22	频率指令分辨率	2: 0.01Hz	2	×	0xF016
P0.23	数字设定频率停机记忆选择	0: 不记忆 1: 记忆	1	○	0xF017
P0.24	电机参数组选择	0: 电机参数组 1 1: 电机参数组 2	0	×	0xF018
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	×	0xF019
P0.26	运行时频率指令 UP/ DOWN 基准	0: 运行频率 1: 设定频率	0	×	0xF01A
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 4: AI3 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	○	0xF01B
P0.28	通讯协议选择	0: MODBUS-RTU 协议	0	×	0xF01C

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 2: 永磁同步电机	机型确定	*	0xF100
P1.01	电机额定功率	0.1kW ~ 1000.0kW	机型确定	×	0xF101
P1.02	电机额定电压	1V ~ 2000V	机型确定	×	0xF102
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	×	0xF103
P1.04	电机额定频率	0.01Hz ~ 最大频率	机型确定	×	0xF104
P1.05	电机额定转速	1rpm ~ 65535rpm	机型确定	×	0xF105
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	×	0xF106
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	×	0xF107
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	×	0xF108
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	×	0xF109
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	×	0xF10A
P1.16	同步电机定子电阻	0.001 ~ 65.535 (变频器功率≤ 55kW) 0.0001 ~ 6.5535 (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0xF110
P1.17	同步电机 D 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH (变频器功率≤ 55kW) 0.001mH ~ 65.535mH (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0xF111
P1.18	同步电机 Q 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH (变频器功率≤ 55kW) 0.001mH ~ 65.535mH (变频器功率>55kW)	调谐参数	×	0xF112
P1.20	同步电机反电动势系数	0.1V ~ 6553.5V	调谐参数	×	0xF114
P1.27	编码器线数	1 ~ 65535	1024	×	0xF11B
P1.28	编码器类型	0: ABZ 增量编码器 2: 旋转变压器	0	×	0xF11C
P1.30	ABZ 增量编码器 AB 相序	0: 正向 1: 反向	0	×	0xF11E
P1.34	旋转变压器极对数	1 ~ 65535	1	×	0xF122
P1.36	编码器断线检测时间	0.0: 不检测 0.1s~10.0s	0.0	0	0xF124
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 11: 同步带载调谐 12: 同步机空载调谐	00	×	0xF125

P2：模拟量及脉冲输入输出端子

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 或正反转运行方向 (注: 设定为 1、2 时, 见 P2.11 说明) 3: 三线式运行控制 4: 正转点动	1	×	0xF400

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
P2.01	X2 端子功能选择	5: 反转点动 6: 端子 UP 7: 端子 DOWN 8: 自由停车 9: 故障复位	4	×	0xF401
P2.02	X3 端子功能选择	10: 运行暂停 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	9	×	0xF402
P2.03	X4 端子功能选择	14: 多段指令端子 3 15: 多段指令端子 4 16: 加减速时间选择端子 1 17: 加减速时间选择端子 2	12	×	0xF403
P2.04	X5 端子功能选择	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 21: 加减速禁止 23: PLC 状态复位 25: 计数器输入 26: 计数器复位	13	×	0xF404
P2.05	X6 端子功能选择	27: 长度计数输入 28: 长度复位 29: 转矩控制禁止 30: 脉冲频率输入 (仅对 X5 有效)	0	×	0xF405
P2.06	X7 端子功能选择	32: 立即直流制动 33: 外部故障常闭输入 34: 频率修改使能 35: PID 作用方向取反 36: 外部停车端子 1	0	×	0xF406
P2.07	X8 端子功能选择	37: 控制命令切换端子 2 38: PID 积分禁止 39: 频率源 X 与设定频率切换 40: 频率源 Y 与设定频率切换 41: 电机端子选择功能	0	×	0xF407
P2.08	X9 端子功能选择	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 47: 紧急停车 48: 外部停车端子 2 49: 减速直流制动	0	×	0xF408
P2.09	X10 端子功能选择	51: 两线式 / 三线式切换 52: 反转禁止 52~59: 保留	0	×	0xF409
P2.10	X 滤波时间	0.000s ~ 1.000s	0.010s	○	0xF40A
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	×	0xF40B
P2.12	端子 UP/DOWN 变化率	0.001Hz/s ~ 65.535Hz/s	1.00Hz/s	○	0xF40C
P2.13	AI 曲线 1 最小输入	0.00V ~ P2.15	0.00V	○	0xF40D
P2.14	AI 曲线 1 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	○	0xF40E
P2.15	AI 曲线 1 最大输入	P2.13 ~ +10.00V	10.00V	○	0xF40F
P2.16	AI 曲线 1 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	○	0xF410
P2.17	AI1 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	○	0xF411

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
P2.18	AI 曲线 2 最小输入	0.00V ~ P2.20	0.00V	○	0xF412
P2.19	AI 曲线 2 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	○	0xF413
P2.20	AI 曲线 2 最大输入	P2.18 ~ +10.00V	10.00V	○	0xF414
P2.21	AI 曲线 2 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	○	0xF415
P2.22	AI2 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	○	0xF416
P2.23	AI 曲线 3 最小输入	-10.00V ~ P2.25	0.00V	○	0xF417
P2.24	AI 曲线 3 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0	○	0xF418
P2.25	AI 曲线 3 最大输入	P2.23 ~ +10.00V	10.00V	○	0xF419
P2.26	AI 曲线 3 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	○	0xF41A
P2.27	AI3 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	○	0xF41B
P2.28	PULSE 最小输入	0.00kHz ~ P2.30	0.00kHz	○	0xF41C
P2.29	PULSE 最小输入对应设定	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xF41D
P2.30	PULSE 最大输入	P2.28 ~ 100.00kHz	50.00kHz	○	0xF41E
P2.31	PULSE 最大输入设定	-100.0% ~ 100.0%	100.0%	○	0xF41F
P2.32	PULSE 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	○	0xF420
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: AI3 曲线选择, 同上	321	○	0xF421
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: AI3 低于最小输入设定选择, 同上	000	○	0xF422
P2.35	X1 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	×	0xF423
P2.36	X2 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	×	0xF424
P2.37	X3 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	×	0xF425
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	×	0xF426
P2.39	X 端子有效模式选择 2	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: X6 十位: X7 百位: X8 千位: X9 万位: X10	00000	×	0xF427

P3: 输出端子

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	○	0xF500

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
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 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	○	0xF501
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	○	0xF502
P3.03	扩展卡继电器输出功能选择（RA-RB-RC）	17: 上限频率到达 18: 下限频率到达（停机时不输出） 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	○	0xF503
P3.04	Y1 输出功能选择	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	○	0xF504
P3.05	扩展卡 Y2 输出选择	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: 电机过温预报警 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	○	0xF505
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	0	○	0xF506
P3.07	A01 输出功能选择	6: PULSE 输入（100.0% 对应 100.0kHz） 7: AI1 8: AI2 9: AI3(扩展卡)	0	○	0xF507
P3.08	扩展卡 A02 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）	1	○	0xF508
P3.09	DOP 输出最大频率	0.01kHz ~ 100.00kHz	50.00kHz	○	0xF509

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
P3.10	A01 零偏系数	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	○	0xF50A
P3.11	A01 增益	-10.00 ~ +10.00	1.00	○	0xF50B
P3.12	扩展卡 A02 零偏系数	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	○	0xF50C
P3.13	扩展卡 A02 增益	-10.00 ~ +10.00	1.00	○	0xF50D
P3.17	D0R 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	○	0xF511
P3.18	RELAY1 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	○	0xF512
P3.19	RELAY2 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	○	0xF513
P3.20	Y1 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	○	0xF514
P3.21	Y2 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	○	0xF515
P3.22	Y 输出端子有效状态选择	0: 正逻辑 1: 反逻辑 个位: D0R 十位: RELAY1 百位: RELAY2 千位: Y1 万位: Y2	00000	○	0xF516

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
P4.00	启动方式	0: 直接启动 A6: 1: 速度跟踪再启动 A6: 2: 预励磁启动(交流异步机)	0	○	0xF600
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	×	0xF601
P4.02	异步机转速跟踪快慢	1 ~ 100	20	○	0xF602
P4.03	启动频率	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	○	0xF603
P4.04	启动频率保持时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	×	0xF604
P4.05	异步机预励磁电流	0% ~ 100%	50	×	0xF605
P4.06	异步机预励磁时间	0.0s ~ 100.0s	0	×	0xF606
P4.07	加减速方式	0: 直线加减速 1: S 曲线加减速 A	0	×	0xF607
P4.08	S 曲线开始段时间比例	0.0% ~ (100.0%-P4.09)	30.0%	×	0xF608
P4.09	S 曲线结束段时间比例	0.0% ~ (100.0%-P4.08)	30.0%	×	0xF609
P4.10	停机方式	0: 减速停车 1: 自由停车	0	○	0xF60A
P4.11	异步机停机直流制动起始频率	0.00Hz ~最大频率	0.00Hz	○	0xF60B
P4.12	异步机停机直流制动等待时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	○	0xF60C
P4.13	异步机停机直流制动电流	0% ~ 100%	50%	○	0xF60D
P4.14	异步机停机直流制动时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	○	0xF60E
P4.15	制动使用率	0% ~ 100%	100%	○	0xF60F
P4.21	异步机去磁时间	0.00~5.00s	机型确定	×	0xF615

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	○	0xF800
P5.01	点动加速时间	0.0s ～ 6500.0s	20.0s	○	0xF801
P5.02	点动减速时间	0.0s ～ 6500.0s	20.0s	○	0xF802
P5.03	加速时间 2	0.0s ～ 6500.0s	机型确定	○	0xF803
P5.04	减速时间 2	0.0s ～ 6500.0s	机型确定	○	0xF804
P5.05	加速时间 3	0.0s ～ 6500.0s	机型确定	○	0xF805
P5.06	减速时间 3	0.0s ～ 6500.0s	机型确定	○	0xF806
P5.07	加速时间 4	0.0s ～ 6500.0s	机型确定	○	0xF807
P5.08	减速时间 4	0.0s ～ 6500.0s	机型确定	○	0xF808
P5.09	跳跃频率 1	0.00Hz ～最大频率	0.00Hz	○	0xF809
P5.10	跳跃频率 2	0.00Hz ～最大频率	0.00Hz	○	0xF80A
P5.11	跳跃频率幅度	0.00Hz ～最大频率	0Hz	○	0xF80B
P5.12	正反转死区时间	0.0s ～ 3000.0s	0.0s	○	0xF80C
P5.13	反转控制禁止	0：允许 1：禁止	0	○	0xF80D
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	○	0xF80E
P5.15	下垂控制	0.00Hz ～ 10.00Hz	0.00Hz	○	0xF80F
P5.16	设定累计上电到达时间	0h ～ 65000h	0h	○	0xF810
P5.17	设定累计运行到达时间	0h ～ 65000h	0h	○	0xF811
P5.18	启动保护选择	0：不保护 1：保护	0	○	0xF812
P5.19	频率检测值 (FDT1)	0.00Hz ～最大频率	50.00Hz	○	0xF813
P5.20	频率检测滞后值 (FDT1)	0.0% ～ 100.0% (FDT1 电平)	5.0%	○	0xF814
P5.21	频率到达检出宽度	0.0% ～ 100.0% (最大频率)	0.0%	○	0xF815
P5.22	加减速过程中跳跃频率是否有效	0：无效 1：有效	0	○	0xF816
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	○	0xF819
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	○	0xF81A
P5.27	端子点动优先	0：无效 1：有效	0	○	0xF81B
P5.28	频率检测值 (FDT2)	0.00Hz ～最大频率	50.00Hz	○	0xF81C
P5.29	频率检测滞后值 (FDT2)	0.0% ～ 100.0% (FDT2 电平)	5.0%	○	0xF81D
P5.30	到达频率检测值 1	0.00Hz ～最大频率	50.00Hz	○	0xF81E
P5.31	到达频率检出宽度 1	0.0% ～ 100.0% (最大频率)	0.0%	○	0xF81F
P5.32	到达频率检测值 2	0.00Hz ～最大频率	50.00Hz	○	0xF820
P5.33	到达频率检出宽度 2	0.0% ～ 100.0% (最大频率)	0.0%	○	0xF821
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%	○	0xF822
P5.35	零电流检测延迟时间	0.01s ～ 600.00s	0.10s	○	0xF823
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%	○	0xF824
P5.37	输出电流超限检测延迟时间	0.00s ～ 600.00s	0.00s	○	0xF825
P5.38	到达电流 1	0.0% ～ 300.0% (电机额定电流)	100.0%	○	0xF826
P5.39	到达电流 1 宽度	0.0% ～ 300.0% (电机额定电流)	0.0%	○	0xF827
P5.40	到达电流 2	0.0% ～ 300.0% (电机额定电流)	100.0%	○	0xF828
P5.41	到达电流 2 宽度	0.0% ～ 300.0% (电机额定电流)	0.0%	○	0xF829
P5.42	定时功能选择	0：无效 1：有效	0	×	0xF82A
P5.43	定时运行时间选择	0：P5.44 设定 1：AI1 2：AI2 3：AI3 模拟输入量程对应 P5.44	0	×	0xF82B

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
P5.44	定时运行时间	0.0min ~ 6500.0min	0.0min	×	0xF82C
P5.45	AI1 输入电压保护值下限	0.00V ~ P5.46	3.10V	○	0xF82D
P5.46	AI1 输入电压保护值上限	P5.45 ~ 10.00V	6.80V	○	0xF82E
P5.47	模块温度到达	0℃ ~ 100℃	75℃	○	0xF82F
P5.48	散热风扇控制	0: 运行时风扇运转 1: 风扇一直运转	0	×	0xF830
P5.49	唤醒频率	休眠频率 (P5.51) ~ 最大频率 (P0.10)	0.00Hz	○	0xF831
P5.50	唤醒延迟时间	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	○	0xF832
P5.51	休眠频率	0.00Hz ~ 唤醒频率 (P5.49)	0.00Hz	○	0xF833
P5.52	休眠延迟时间	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	○	0xF834
P5.53	本次运行到达时间设定	0.0 ~ 6500.0 分钟	0.0min	○	0xF835
P5.54	输出功率校正系数	0.00% ~ 200.0%	100.0%	○	0xF836

P6: PID 功能

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 3: AI3 4: X5 脉冲设定 5: 通讯给定 6: 多段指令给定	0	○	0xFA00
P6.01	PID 数值给定	0.0% ~ 100.0%	50.0%	○	0xFA01
P6.02	PID 反馈源	0: AI1 1: AI2 2: AI3 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	○	0xFA02
P6.03	PID 作用方向	0: 正作用 1: 反作用	0	○	0xFA03
P6.04	PID 给定反馈量程	0 ~ 65535	1000	○	0xFA04
P6.05	比例增益 Kp1	0.0 ~ 100.0	20.0	○	0xFA05
P6.06	积分时间 Ti1	0.01s ~ 10.00s	2.00s	○	0xFA06
P6.07	微分时间 Td1	0.000s ~ 10.000s	0.000s	○	0xFA07
P6.08	PID 反转截止频率	0.00 ~ 最大频率	2.00Hz	○	0xFA08
P6.09	PID 偏差极限	0.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFA09
P6.10	PID 微分限幅	0.00% ~ 100.00%	0.10%	○	0xFA0A
P6.11	PID 给定变化时间	0.00 ~ 650.00s	0.00s	○	0xFA0B
P6.12	PID 反馈滤波时间	0.00 ~ 60.00s	0.00s	○	0xFA0C
P6.13	PID 输出滤波时间	0.00 ~ 60.00s	0.00s	○	0xFA0D
P6.15	比例增益 Kp2	0.0 ~ 100.0	20.0	○	0xFA0F
P6.16	积分时间 Ti2	0.01s ~ 10.00s	2.00s	○	0xFA10
P6.17	微分时间 Td2	0.000s ~ 10.000s	0.000s	○	0xFA11

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
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	○	0xFA12
P6.19	PID 参数切换偏差 1	0.0% ~ P6.20	20.0%	○	0xFA13
P6.20	PID 参数切换偏差 2	P6.19 ~ 100.0%	80.0%	○	0xFA14
P6.21	PID 初值	0.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFA15
P6.22	PID 初值保持时间	0.00 ~ 650.00s	0.00s	○	0xFA16
P6.23	两次输出偏差正向最大值	0.0% ~ 100.0%	1.0%	○	0xFA17
P6.24	两次输出偏差反向最大值	0.0% ~ 100.0%	1.0%	○	0xFA18
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	○	0xFA19
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%	○	0xFA1A
P6.27	PID 反馈丢失检测时间	0.0s ~ 20.0s	0.0s	○	0xFA1B
P6.28	PID 停机运算	0：停机不运算 1：停机时运算	0	○	0xFA1C

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	○	0xFB00
P7.01	摆频幅度	0.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFB01
P7.02	突跳频率幅度	0.0% ~ 50.0%	0.0%	○	0xFB02
P7.03	摆频周期	0.1s ~ 3000.0s	10.0s	○	0xFB03
P7.04	摆频的三角波上升时间	0.1% ~ 100.0%	50.0%	○	0xFB04
P7.05	设定长度	0m ~ 65535m	1000m	○	0xFB05
P7.06	实际长度	0m ~ 65535m	0m	○	0xFB06
P7.07	每米脉冲数	0.1 ~ 6553.5	100.0	○	0xFB07
P7.08	设定计数值	1 ~ 65535	1000	○	0xFB08
P7.09	指定计数值	1 ~ 65535	1000	○	0xFB09

P8：多段指令、PLC

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%	○	0xFC00
P8.01	多段指令 1	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC01
P8.02	多段指令 2	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC02
P8.03	多段指令 3	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC03
P8.04	多段指令 4	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC04
P8.05	多段指令 5	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC05
P8.06	多段指令 6	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC06
P8.07	多段指令 7	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC07
P8.08	多段指令 8	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC08
P8.09	多段指令 9	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC09
P8.10	多段指令 10	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC0A
P8.11	多段指令 11	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC0B

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
P8.12	多段指令 12	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC0C
P8.13	多段指令 13	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC0D
P8.14	多段指令 14	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC0E
P8.15	多段指令 15	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	○	0xFC0F
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	○	0xFC10
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	○	0xFC11
P8.18	PLC 第 0 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC12
P8.19	PLC 第 0 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC13
P8.20	PLC 第 1 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC14
P8.21	PLC 第 1 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC15
P8.22	PLC 第 2 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC16
P8.23	PLC 第 2 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC17
P8.24	PLC 第 3 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC18
P8.25	PLC 第 3 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC19
P8.26	PLC 第 4 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC1A
P8.27	PLC 第 4 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC1B
P8.28	PLC 第 5 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC1C
P8.29	PLC 第 5 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC1D
P8.30	PLC 第 6 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC1E
P8.31	PLC 第 6 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC1F
P8.32	PLC 第 7 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC20
P8.33	PLC 第 7 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC21
P8.34	PLC 第 8 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC22
P8.35	PLC 第 8 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC23
P8.36	PLC 第 9 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC24
P8.37	PLC 第 9 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC25
P8.38	PLC 第 10 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC26
P8.39	PLC 第 10 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC27
P8.40	PLC 第 11 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC28
P8.41	PLC 第 11 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC29
P8.42	PLC 第 12 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC2A
P8.43	PLC 第 12 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC2B
P8.44	PLC 第 13 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC2C
P8.45	PLC 第 13 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC2D
P8.46	PLC 第 14 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC2E
P8.47	PLC 第 14 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC2F
P8.48	PLC 第 15 段运行时间	0.0s(h) ~ 6500s(h)	0.0s(h)	○	0xFC30
P8.49	PLC 第 15 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	○	0xFC31
P8.50	PLC 运行时间单位	0: s (秒) 1: h (小时)	0	○	0xFC32
P8.51	多段指令 0 给定方式	0: 功能码 P8.00 给定 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: PULSE 脉冲 5: PID 6: 设定频率 (P0.08) 给定, UP/DOWN 可修改	0	○	0xFC33

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
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	×	0xF300
P9.01	转矩提升	0.0%: (自动转矩提升) 0.1% ~ 30.0%	机型确定	○	0xF301
P9.02	转矩提升截止频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	×	0xF302
P9.03	多点 VF 频率点 1	0.00Hz ~ P9.05	0.00Hz	×	0xF303
P9.04	多点 VF 电压点 1	0.0% ~ 100.0%	0.0%	×	0xF304
P9.05	多点 VF 频率点 2	P9.03 ~ P9.07	0.00Hz	×	0xF305
P9.06	多点 VF 电压点 2	0.0% ~ 100.0%	0.0%	×	0xF306
P9.07	多点 VF 频率点 3	P9.05 ~ 电机额定频率 (P1.04)	0.00Hz	×	0xF307
P9.08	多点 VF 电压点 3	0.0% ~ 100.0%	0.0%	×	0xF308
P9.09	VF 转差补偿增益	0.0% ~ 200.0%	0.0%	○	0xF309
P9.10	VF 过励磁增益	0 ~ 200	64	○	0xF30A
P9.11	VF 振荡抑制增益	0 ~ 100	40	○	0xF30B
P9.13	VF 分离的电压源	0: 数字设定 (P9.14) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 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	○	0xF30D
P9.14	VF 分离的电压数字设定	0V ~ 电机额定电压	0V	○	0xF30E
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	○	0xF30F
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	○	0xF310
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	○	0xF311
P9.18	过流失速动作电流	50~200%	150%	×	0xF312
P9.19	过流失速使能	0:无效 1:有效	1 (有效)	×	0xF313
P9.20	过流失速抑制增益	0~100	20	○	0xF314
P9.21	倍速过流失速动作电流补偿系数	50~200%	50%	×	0xF315
P9.22	过压失速动作电压	650.0~800.0V	760.0		
P9.23	过压失速使能	0:无效 1:有效	1 (有效)	×	0xF317
P9.24	过压失速抑制频率增益	0~200	100	○	0xF318
P9.25	过压失速抑制电压增益	0~100	30	○	0xF319
P9.26	过压失速最大上升频率限制	0~50Hz	5Hz	×	0xF31A
P9.27	转差补偿时间常数(同步电机)	0.1~10.0	0.5	○	0xF31B
P9.28	自动升频使能(同步电机)	0: 不使能 1: 使能	0	×	0xF31C
P9.29	最小电动转矩电流(同步电机)	10~100	50	×	0xF31D
P9.30	最大发电转矩电流(同步电机)	10~100	20	×	0xF31E
P9.31	自动升频 KP(同步电机)	0~100	50	○	0xF31F
P9.32	自动升频 KI(同步电机)	0~100	50	○	0xF320
P9.33	在线转矩补偿增益(同步电机)	80~150	100	×	0xF321

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
PA.00	通讯波特率	个位：MODBUS 波特率 0：300bps，1：600bps，2：1200bps， 3：2400bps，4：4800bps，5：9600bps， 6：19200bps，7：38400bps，8：57600bps， 9：115200bps 千位：CANlink 波特率 0:20kbps 1:50kbps 2:100kbps 3:125kbps 4:250kbps 5:500kbps 6:1Mbbps	5005	○	0xFD00
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）	0	○	0xFD01
PA.02	本机地址	0：广播地址 1 ~ 247	1	○	0xFD02
PA.03	MODBUS 应答延迟	0 ~ 20ms	2	○	0xFD03
PA.04	串口通讯超时时间	0.0：无效 0.1 ~ 60.0s	0.0	○	0xFD04
PA.05	MODBUS 通讯协议	个位：MODBUS 1：标准的 MODBUS 协议 0：非标准 MODBUS 协议	30	○	0xFD05
PA.06	通讯读取电流分辨率	0：0.01A 1：0.1A	0	○	0xFD06
PA.07	保留		0	○	0xFD07
PA.08	CANlink 通讯超时时间	0.0（无效） 0.1~60.0s	0	○	0xFD08

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	○	0xF900
PB.01	电机过载保护增益	0.20 ~ 10.00	1.00	○	0xF901
PB.02	电机过载预警系数	50% ~ 100%	80%	○	0xF902
PB.03	过压失速增益	0 ~ 100	30	○	0xF903
PB.04	过压失速保护电压	650 ~ 800V	760V	○	0xF904
PB.07	上电对地短路保护选择	0：无效 1：有效	1	○	0xF907
PB.08	制动单元动作起始电压	650 ~ 800V	780V		0xF908
PB.09	故障自动复位次数	0 ~ 20	0	○	0xF909
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	○	0xF90A
PB.11	故障自动复位间隔时间	0.1s ~ 100.0s	1.0s	○	0xF90B
PB.12	输入缺相/接触器吸合保护选择	个位：输入缺相保护选择 十位：接触器吸合保护选择 0：禁止 1：允许	11	○	0xF90C
PB.13	输出缺相保护选择	0：禁止 1：允许	1	○	0xF90D

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	—	*	0xF90E
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	—	*	0xF90F
PB.16	第三次(最近一次)故障类型		—	*	0xF910
PB.17	第三次 (最近一次) 故障 时频率	—	—	*	0xF911
PB.18	第三次 (最近一次) 故障 时电流	—	—	*	0xF912
PB.19	第三次 (最近一次) 故障 时母线电压	—	—	*	0xF913
PB.20	第三次 (最近一次) 故障 时输入端子状态	—	—	*	0xF914
PB.21	第三次 (最近一次) 故障 时输出端子状态	—	—	*	0xF915
PB.22	第三次 (最近一次) 故障 时变频器状态	—	—	*	0xF916
PB.23	第三次 (最近一次) 故障 时上电时间	—	—	*	0xF917
PB.24	第三次 (最近一次) 故障 时运行时间	—	—	*	0xF918
PB.27	第二次故障时频率	—	—	*	0xF91B

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.28	第二次故障时电流	—	—	*	0xF91C
PB.29	第二次故障时母线电压	—	—	*	0xF91D
PB.30	第二次故障时输入端子状态	—	—	*	0xF91E
PB.31	第二次故障时输出端子状态	—	—	*	0xF91F
PB.32	第二次故障时变频器状态	—	—	*	0xF920
PB.33	第二次故障时上电时间	—	—	*	0xF921
PB.34	第二次故障时运行时间	—	—	*	0xF922
PB.37	第一次故障时频率	—	—	*	0xF925
PB.38	第一次故障时电流	—	—	*	0xF926
PB.39	第一次故障时母线电压	—	—	*	0xF927
PB.40	第一次故障时输入端子状态	—	—	*	0xF928
PB.41	第一次故障时输出端子状态	—	—	*	0xF929
PB.42	第一次故障时变频器状态	—	—	*	0xF92A
PB.43	第一次故障时上电时间	—	—	*	0xF92B
PB.44	第一次故障时运行时间	—	—	*	0xF92C
PB.47	故障保护动作选择 1	个位：电机过载 (11) 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 十位：输入缺相 (12) 百位：输出缺相 (13) 千位：外部故障 (15) 万位：通讯异常 (16)	00000	○	0xF92F
PB.48	故障保护动作选择 2	个位：编码器 /PG 卡异常 (20) 0：自由停车 十位：功能码读写异常 (21) 0：自由停车 1：按停机方式停机 百位：保留 千位：电机过热 (25) 万位：运行时间到达 (26)	00000	○	0xF930

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(27) 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(28) 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 (29) 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 千位：掉载 (30) 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 (31) 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行	00000	○	0xF931
PB.50	故障保护动作选择 4	个位：速度偏差过大 (42) 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 (43) 百位：初始位置错误 (51)	00000	○	0xF932
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	○	0xF936
PB.55	异常备用频率	0.0% ~ 100.0% (100.0% 对应最大频率 P0.10)	100.0%	○	0xF937
PB.56	电机温度传感器类型	0：无温度传感器 1：PT100 2：PT1000	0	○	0xF938
PB.57	电机过热保护阈值	0℃ ~ 200℃	110℃	○	0xF939
PB.58	电机过热预报阈值	0℃ ~ 200℃	90℃	○	0xF93A
PB.59	瞬停不停使能	0 无效 1 减速(母线电压恒定控制) 2 减速停机	0	×	0xF93B
PB.60	瞬停不停恢复电压	85%	80%~100%	×	0xF93C
PB.61	瞬停不停电压判断时间	0.5s	0~100s	×	0xF93D
PB.62	瞬停不停动作母线电压	80%	60%~100%	×	0xF93E
PB.63	掉载保护选择	0：无效 1：有效	0	○	0xF93F
PB.64	掉载检测水平	0.0 ~ 100.0%	10.0%	○	0xF940
PB.65	掉载检测时间	0.0 ~ 60.0s	1.0s	○	0xF941
PB.67	过速度检测值	0.0%~ 50.0% (最大频率)	20.0%	○	0xF943

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.68	过速度检测时间	0s~60s	1s	○	0xF944
PB.69	速度偏差过大检测值	0.0%~ 50.0%（最大频率）	20.0%	○	0xF945
PB.70	速度偏差过大检测时间	0.0s: 不检测 0.1 ~ 60.0s	5.0s	○	0xF946
PB.71	瞬停不停增益Kp	0~100	40	○	0xF947
PB.72	瞬停不停积分系数Ki	0~100	30	○	0xF948
PB.73	瞬停不停动作减速时间	0~300.0s	20.0s	○	0xF949
PB.74	UVW 编码器故障使能	0:不使能 1: 使能	1	×	0xF94A

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 2: 永磁同步电机	机型确定	*	0xA200
PC.01	电机额定功率	0.1kW ~ 1000.0kW	机型确定	×	0xA201
PC.02	电机额定电压	1V ~ 2000V	机型确定	×	0xA202
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	×	0xA203
PC.04	电机额定频率	0.01Hz ~ 最大频率	机型确定	×	0xA204
PC.05	电机额定转速	1rpm ~ 65535rpm	机型确定	×	0xA205
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	×	0xA206
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	×	0xA207
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	×	0xA208
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	×	0xA209
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	×	0xA20A
PC.16	同步电机定子电阻	0.001 ~ 65.535（变频器功率≤ 55kW） 0.0001 ~ 6.5535（变频器功率>55kW）	调谐参数	×	0xA210
PC.17	同步电机 D 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH（变频器功率≤ 55kW） 0.001mH ~ 65.535mH（变频器功率>55kW）	调谐参数	×	0xA211
PC.18	同步电机 Q 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH（变频器功率≤ 55kW） 0.001mH ~ 65.535mH（变频器功率>55kW）	调谐参数	×	0xA212
PC.20	同步电机反电势系数	0.1V ~ 6553.5V	调谐参数	×	0xA214
PC.27	编码器线数	1 ~ 65535	1024	×	0xA21B
PC.28	编码器类型	0: ABZ 增量编码器 1: UVW 增量编码器 2: 旋转变压器 4: 省线方式 UVW 编码器	0	×	0xA21C
PC.29	速度反馈 PG 选择	0: 本地 PG	0	×	0xA21D
PC.30	ABZ 增量编码器 AB 相序	0: 正向 1: 反向	0	×	0xA21E

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PC.34	旋转变压器极对数	1 ~ 65535	1	×	0xA222
PC.36	异步机速度反馈 PG 断线检测时间	0.0: 不动作 0.1s ~ 10.0s	0	×	0xA224
PC.37	调谐选择	0: 无操作 1: 异步机静止调谐 2: 异步机完整调谐 3: 异步机静止完整调谐 11: 同步机带载调谐 12: 同步机空载调谐	0	×	0xA225
PC.38	速度环比例增益 1	1 ~ 100	30	○	0xA226
PC.39	速度环积分时间 1	0.01s ~ 10.00s	0.50s	○	0xA227
PC.40	切换频率 1	0.00 ~ PC.43	5.00Hz	○	0xA228
PC.41	速度环比例增益 2	1 ~ 100	20	○	0xA229
PC.42	速度环积分时间 2	0.01s ~ 10.00s	1.00s	○	0xA22A
PC.43	切换频率 2	PC.40 ~ 最大频率	10.00Hz	○	0xA22B
PC.44	异步机矢量控制转差增益	50% ~ 200%	100%	○	0xA22C
PC.45	异步机 SVC 转矩滤波常数	0.000s ~ 0.100s	0.015s	○	0xA22D
PC.47	速度控制方式下转矩上限源	0: PC.48 设定 1: AI1 2: AI2 3: AI3 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	○	0xA22F
PC.48	速度控制方式下转矩上限数字设定	0.0% ~ 200.0%	150.0%	○	0xA230
PC.49	同步机速度控制方式下转矩上限源 (发电)	0: PC.50 设定 1: AI1 2: AI2 3: AI3 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	○	0xA231
PC.50	同步机速度控制方式下转矩上限数字设定 (发电)	0.0% ~ 200.0%	150%	○	0xA232
PC.51	励磁调节比例增益	0 ~ 60000	异步机: 2000 同步机: 3000	○	0xA233
PC.52	励磁调节积分增益	0 ~ 60000	异步机: 1300 同步机: 500	○	0xA234
PC.53	转矩调节比例增益	0 ~ 60000	异步机: 2000 同步机: 3000	○	0xA235
PC.54	转矩调节积分增益	0 ~ 60000	异步机: 1300 同步机: 500	○	0xA236
PC.55	异步机速度环积分属性	0: 无效 1: 有效	0	○	0xA237
PC.56	同步机弱磁模式	0, 1, 2	1	○	0xA238

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.57	同步机弱磁增益	0~50	5	○	0xA239
PC.60	同步机发电转矩上限生效使能	0:不使能 1: 使能	0	○	0xA23C
PC.61	异步机再生制动功率上限	0.0~200.0	20.0	○	0xA23D
	第 2 电机控制方式 (同步机)	0: 无速度传感器矢量控制 (SVC) 1: 有速度传感器矢量控制 (FVC) 2: V/F 控制	0	×	
PC.62	第 2 电机控制方式 (异步机)	0: 无速度传感器矢量控制 (SVC) 1: 有速度传感器矢量控制 (FVC) 2: V/F 控制	0	×	0xA23E
	第 2 电机加减速时间选择 (同步机)	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		
PC.63	第 2 电机加减速时间选择 (异步机)	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	○	0xA23F
	第 2 电机转矩提升 (同步机)	0.0%: 自动转矩提升 0.1% ~ 30.0%	机型确定		
PC.64	第 2 电机转矩提升 (异步机)	0.0%: 自动转矩提升 0.1% ~ 30.0%	机型确定	○	0xA240
PC.65	第 2 电机振荡抑制增益 (同步机)	0~100	40	○	0xA241
PC.66	第 2 电机振荡抑制增益 (异步机)	0~100	40	○	0xA242
	同步机弱磁深度	0~50	5		
PC.67	同步机初始位置角检测电流	50%~180%	80%	○	0xA243
PC.68	同步机初始位置角检测	0, 1, 2	0	○	0xA244
PC.70	同步机凸极率调整增益	50~500	100	○	0xA246
PC.71	同步机最大转矩电流比控制	0, 1	0	○	0xA247
PC.75	同步机 Z 信号校正	0, 1	1	○	0xA24B
PC.76	同步机 SVC 速度滤波级别	10~1000	100	○	0xA24C
PC.77	同步机 SVC 速度估算比例增益	5~200	40	○	0xA24D
PC.78	同步机 SVC 速度估算积分增益	5~500	30	○	0xA24E
PC.79	同步机 SVC 低速励磁电流限幅	0~80%	30%	○	0xA24F
PC.80	同步机低速载频	0.8K~0.15	1.5K	○	0xA250
PC.81	同步机 SVC 低频制动方式	0, 1	0	○	0xA251
PC.82	同步机 SVC 低频制动生效频率	0~10.00Hz	2.00Hz	○	0xA252
PC.83	同步机 SVC 低频制动频率变化步长	0.0005~1.0000Hz	0.0010Hz	○	0xA253
PC.84	同步机 SVC 低频制动电流	0~80%	50%	○	0xA254

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS 地址
PC.85	同步机 SVC 速度跟踪	0~1	0	○	0xA255
PC.86	同步机零伺服使能	0~1	0	○	0xA256
PC.87	同步机切换频率	0.00 ~ PE.02	0.30Hz	○	0xA257
PC.88	同步机零伺服速度环比例增益	1 ~ 100	10	○	0xA258
PC.89	同步机零伺服速度环积分时间	0.01s ~ 10.00s	0.50s	○	0xA259
PC.90	同步机停机防反转使能	0,1	0	○	0xA25A
PC.91	同步机停机角度	0.0° ~ 10.0°	0.8°	○	0xA25B

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	×	0xA000
PD.01	转矩控制方式下转矩设定源选择	0: 数字设定 (PD.03) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 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	×	0xA001
PD.03	转矩控制方式下转矩数字设定	-200.0% ~ 200.0%	150.0%	○	0xA003
PD.05	转矩控制正向最大频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	○	0xA005
PD.06	转矩控制反向最大频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	○	0xA006
PD.07	转矩上升滤波时间	0.00s ~ 650s	0.00s	○	0xA007
PD.08	转矩下降滤波时间	0.00s ~ 650s	0.00s	○	0xA008

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	机型确定	○	0xF200
PE.01	速度环积分时间 1	0.01s ~ 10.00s	0.50s	○	0xF201
PE.02	切换频率 1	0.00 ~ PE.05	5.00Hz	○	0xF202
PE.03	速度环比例增益 2	1 ~ 100	20	○	0xF203
PE.04	速度环积分时间 2	0.01s ~ 10.00s	1.00s	○	0xF204
PE.05	切换频率 2	PE.02 ~ 最大频率	10.00Hz	○	0xF205
PE.06	矢量控制转差增益	50 ~ 200	100	○	0xF206
PE.07	SVC 速度反馈滤波时间	0.000s ~ 0.100s	0.015	○	0xF207
PE.08	矢量控制过励磁增益	0 ~ 200	64	○	0xF208

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.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 3: AI3 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	○	0xF209
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%	○	0xF20A
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 3: AI3 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	○	0xF20B
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%	○	0xF20C
PE.13	励磁调节比例增益	0 ~ 60000	机型确定	○	0xF20D
PE.14	励磁调节积分增益	0 ~ 60000	机型确定	○	0xF20E
PE.15	转矩调节比例增益	0 ~ 60000	机型确定	○	0xF20F
PE.16	转矩调节积分增益	0 ~ 60000	机型确定	○	0xF210
PE.17	异步机速度环积分属性	0: 无效 1: 有效	0	○	0xF211
PE.18	同步机弱磁模式	0, 1, 2	1	○	0xF212
PE.19	同步电机弱磁增益	1~50	5	○	0xF213
PE.20	同步机最大弱磁电流	1~300	50	○	0xF214
PE.21	异步电机弱磁区最大转矩系数	50~200%	100%	○	0xF215
	同步电机弱磁自动调谐系数	10~500%	100%		
PE.22	异步电机发电功率限制使能	0: 无效 1: 有效	0	×	0xF216
	同步电机弱磁积分倍数	0~1	0		
PE.23	异步电机发电功率上限	0.0~200.0%	20.0%	○	0xF217
	同步电机弱磁深度	0~50	5		
PE.24	同步电机初始位置角检测电流	50%~180%	80%	○	0xF218
PE.25	同步电机初始位置角检测	0, 1, 2	0	○	0xF219
PE.27	同步电机凸极率调整增益	50~500	100	○	0xF21B
PE.28	同步电机最大转矩电流比控制	0, 1	0	○	0xF21C
PE.32	同步电机 Z 信号校正	0, 1	1	○	0xF220
PE.36	同步电机低速励磁电流	0~80%	30%	○	0xF224
PE.37	同步电机低速载频	0.8K~P0.15	1.5K	○	0xF225
PE.38	同步电机 SVC 低频制动方式	0, 1	0	○	0xF226
PE.39	同步电机 SVC 低频制动生效频率	0~10.00Hz	2.00Hz	○	0xF227
PE.40	同步电机 SVC 低频制动频率变化步长	0.0005~1.0000Hz	0.0010Hz	○	0xF228
PE.41	同步电机 SVC 低频制动电流	0~80%	50%	○	0xF229
PE.42	同步电机 SVC 速度跟踪	0~1	0	○	0xF22A
PE.43	同步电机零伺服使能	0~1	0	○	0xF22B
PE.44	同步电机切换频率	0.00 ~ PE.02	0.30Hz	○	0xF22C
PE.45	同步电机零伺服速度环比例增益	1 ~ 100	10	○	0xF22D
PE.46	同步电机零伺服速度环积分时间	0.01s ~ 10.00s	0.50s	○	0xF22E
PE.47	同步电机停机防反转使能	0~1	0	○	0xF22F
PE.48	同步电机停机角度	0.0° ~ 10.0°	0.8°	○	0xF230

PH: 键盘与显示

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	—	0xF700
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	0	×	0xF701
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	○	0xF702
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: AI3 电压 (V) Bit12: 计数值 Bit13: 长度值 Bit14: 负载速度显示 Bit15: PID 设定	401F	○	0xF703
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: AI3 校正前电压 (V) 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: 编码器反馈速度 (Hz) Bit14: 主频率 X 显示 (Hz) Bit15: 辅频率 Y 显示 (Hz)	0	○	0xF704

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
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: AI3 电压 (V) 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	○	0xF705
PH.06	负载速度显示系数	0.0001 ~ 6.5000	1.0000	○	0xF706
PH.07	逆变器模块散热器温度	0℃ ~ 120℃	—	*	0xF707
PH.08	临时软件版本号	F.20:异步电机控制 F.21: 同步电机控制	—	*	0xF708
PH.09	累计运行时间	0h ~ 65535h	—	*	0xF709
PH.10	产品号	—	—	*	0xF70A
PH.11	软件版本号	—	—	*	0xF70B
PH.12	负载速度显示小数点位数	个位: U0-14 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: U0-19/U0-29 小数点个数 1: 1 位小数位 2: 2 位小数位	21	○	0xF70C
PH.13	累计上电时间	0 ~ 65535 小时	—	*	0xF70D
PH.14	累计耗电量	0 ~ 65535 度	—	*	0xF70E

PP: 功能码管理

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	○	0x1F00
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	×	0x1F01
PP.02	保留			—	0x1F02
PP.03	用户变更参数显示选择	0: 不使能 1: 使能	0	○	0x1F03
PP.04	功能码修改属性	0: 可修改 1: 不可修改	0	○	0x1F04

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	0.500V~4.000V	出厂校正	○	0xAC00
A0.01	AI1 显示电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	○	0xAC01
A0.02	AI1 实测电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	○	0xAC02
A0.03	AI1 显示电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	○	0xAC03
A0.04	AI2 实测电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	○	0xAC04
A0.05	AI2 显示电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	○	0xAC05

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
A0.06	AT2 实测电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	○	0xAC06
A0.07	AT2 显示电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	○	0xAC07
A0.08	AT3 实测电压 1	-9.999V~10.000V	出厂校正	○	0xAC08
A0.09	AT3 显示电压 1	-9.999V~10.000V	出厂校正	○	0xAC09
A0.10	AT3 实测电压 2	-9.999V~10.000V	出厂校正	○	0xAC0A
A0.11	AT3 显示电压 2	-9.999V~10.000V	出厂校正	○	0xAC0B
A0.12	A01 目标电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	○	0xAC0C
A0.13	A01 实测电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	○	0xAC0D
A0.14	A01 目标电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	○	0xAC0E
A0.15	A01 实测电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	○	0xAC0F
A0.16	A02 目标电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	○	0xAC10
A0.17	A02 实测电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	○	0xAC11
A0.18	A02 目标电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	○	0xAC12
A0.19	A02 实测电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	○	0xAC13

A3：用户定制功能码

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
A3.00	用户功能码 0	P0.00~PP.xx A0.00~Ax.xx（本身除外） C0.xx~C0.xx	P0.00	○	—
A3.01	用户功能码 1		P0.00	○	—
A3.02	用户功能码 2		P0.00	○	—
A3.03	用户功能码 3		P0.00	○	—
A3.04	用户功能码 4		P0.00	○	—
A3.05	用户功能码 5		P0.00	○	—
A3.06	用户功能码 6		P0.00	○	—
A3.07	用户功能码 7		P0.00	○	—
A3.08	用户功能码 8		P0.00	○	—
A3.09	用户功能码 9		P0.00	○	—
A3.10	用户功能码 10		P0.00	○	—
A3.11	用户功能码 11		P0.00	○	—
A3.12	用户功能码 12		P0.00	○	—
A3.13	用户功能码 13		P0.00	○	—
A3.14	用户功能码 14		P0.00	○	—
A3.15	用户功能码 15		P0.00	○	—
A3.16	用户功能码 16		P0.00	○	—
A3.17	用户功能码 17		P0.00	○	—
A3.18	用户功能码 18		P0.00	○	—
A3.19	用户功能码 19		P0.00	○	—
A3.20	用户功能码 20		P0.00	○	—
A3.21	用户功能码 21		P0.00	○	—
A3.22	用户功能码 22		P0.00	○	—
A3.23	用户功能码 23		P0.00	○	—
A3.24	用户功能码 24		P0.00	○	—
A3.25	用户功能码 25		P0.00	○	—
A3.26	用户功能码 26		P0.00	○	—
A3.27	用户功能码 27		P0.00	○	—
A3.28	用户功能码 28		P0.00	○	—
A3.29	用户功能码 29		P0.00	○	—
A3.30	用户功能码 30		P0.00	○	—
A3.31	用户功能码 31		P0.00	○	—

A5：点对点通讯

功能代码	参数名称	设定范围	出厂设定	更改	MODBUS地址
A5.00	点对点通讯功能选择	0：无效 1：有效	0	○	0xA800

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
A5.01	主从选择	0: 主机 1: 从机	0	○	0xA801
A5.02	从机命令跟随	个位: 从机命令跟随选择 0: 从机不跟随主机运行命令运行 1: 从机跟随主机运行命令运行 十位: 从机故障信息传输选择 0: 从机故障信息不传输 1: 从机故障信息传输 百位: 主机显示从机掉线 0: 从机掉线主机不报故障 1: 从机掉线主机报故障 (E16)	011	×	0xA802
A5.03	从机接收数据作用选择	0: 转矩给定 1: 频率给定	0	○	0xA803
A5.04	接收数据零偏 (转矩)	-100.00%~100.00%	0.00%	×	0xA804
A5.05	接收数据增益 (转矩)	-10.00~10.00	1.00	×	0xA805
A5.06	点对点通讯中断检测时间	0.0~10.0s	1.0s	○	0xA806
A5.07	点对点通讯主机数据发送周期	0.001~10.000s	0.001s	○	0xA807
A5.08	接收数据零偏 (频率)	-100.00%~100.00%	0.00%	×	0xA808
A5.09	接收数据增益 (频率)	-10.00~10.00	1.00	×	0xA809
A5.10	防飞车系数	0.00%~100.00%	10.00%	×	0xA80A

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	AI3 电压 (V)	0.01V	0x700B
C0.12	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	AI3 校正前电压	0.001V	0x7017
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	编码器反馈速度	0.01Hz	0x701D

功能代码	参数名称	最小单位	MODBUS 地址
C0.30	主频率 X 显示	0.01Hz	0x701E
C0.31	辅频率 Y 显示	0.01Hz	0x701F
C0.32	查看任意内存地址值	1	0x7020
C0.34	电机温度值	1℃	0x7022
C0.35	目标转矩 (%)	0.1%	0x7023
C0.36	旋变位置	1	0x7024
C0.37	功率因素角度	0.1°	0x7025
C0.38	ABZ 位置	1	0x7026
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 输入状态直观显示	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	Z 信号计数器	1	0x703A
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	点对点主机通讯发送值	0.01%	0x703F
C0.64	从站的个数	1	0x7040
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	设定范围：1~2【机型确定】
1：G型机	2：P型机
P0.01 第1电机控制方式	设定范围：0~2【机型确定】

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

1：有速度传感器矢量控制

指闭环矢量控制，电机端必须加装编码器，变频器必须选配与编码器同类型的PG卡。

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（“REMOTE”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（“REMOTE”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（“REMOTE”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【1】
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：模拟量AI3设定	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

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 SW7 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）。

4: 模拟量 AI3 设定

选件I/O 扩展卡可提供另外1个模拟量输入端子（AI3）。

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

当为点对点通讯从机且接收数据作为频率给定时，使用主机传递数据作为通讯给定值（见 A5 组相关说明）。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 位小数点的数据，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】
----------------	-------------

Y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频率指令相同。具体参照P0.03说明。

P0.05 Y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频率设定的100%对应最大输出频率。

1: X频率指令，Y频率设定的100%对应X主频率源给定的频率。如需在X频率指令基础上进行调节，则可以选择本设置。

注意： P0.05功能码仅用在Y频率指令做为叠加给定时。

P0.06 叠加时辅助频率源Y范围	设定范围：0~150%【100%】
-------------------	-------------------

说明：

当频率源选择为“频率叠加”时，P0.05和P0.06这两个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*最大频率(P0.05=0时)或者=P0.06*X主频率源给定值(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
- 2：主频率源X 与辅助频率源Y切换
- 4：辅助频率源Y与主辅运算结果切换

- 1：主辅运算结果（运算关系由十位确定）
- 3：主频率源X与主辅运算结果切换

十位：频率源主辅运算关系

- 0：主 + 辅
- 2：二者最大值
- 1：主 - 辅
- 3：二者最小值

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。

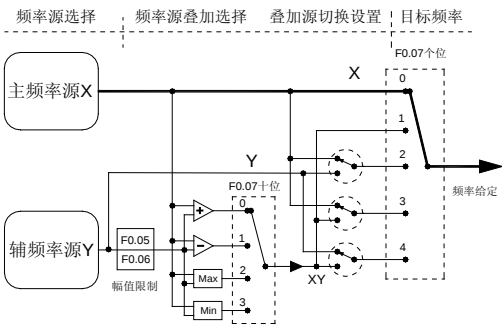


图 5-1-1 频率设定示意图

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。
- 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
- 2：AI2设定
- 4：高速脉冲设定（X5）
- 1：AI1设定
- 3：AI3设定
- 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5-1-2 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5-1-2 中的T2。

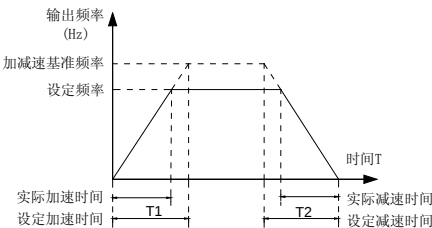


图 5-1-2 加减速时间示意图

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辅运算时有效。当频率源为主辅运算时，P0.21 作为偏置频率，与主辅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。

P0.23 数字设定频率停机记忆选择	设定范围: 0~1 【1】
--------------------	----------------------

0: 不记忆 1: 记忆

说明:

本功能仅对频率源为数字设定时有效。“不记忆”是指变频器停机后，数字设定频率值恢复为P0.08（设定频率）的值，键盘的△、▽键或者端子UP、DOWN 进行的频率修正被清零。“记忆”是指变频器停机后，数字设定频率保留为上次停机时刻的设定频率，键盘△、▽ 键或者端子UP、DOWN 进行的频率修正保持有效。

P0.24 电机参数组选择	设定范围: 0~1 【0】
---------------	---------------

0: 电机参数组1 1: 电机参数组2

说明:

变频器支持变频器分时拖动2台电机的应用，2台电机可以分别设置电机铭牌参数、独立参数调谐、选择不同控制方式、独立设置与运行性能相关的参数等。电机参数组1对应功能参数组为P1组与PE组，电机参数组2对应功能参数组PC组。

用户通过P0.24 功能码来选择当前电机参数组，也可以通过数字量输入端子X 切换电机参数。当功能码选择与端子选择矛盾时，以端子选择为准。

P0.25 加减速时间基准频率	设定范围: 0~2 【0】
-----------------	---------------

0: 最大频率 (P0.10)	1: 设定频率
-----------------	---------

2: 100Hz

说明:

加减速时间,是指从零频到P0.25 所设定频率之间的加减速时间,图5-1-2为加减速时间示意图。当P0.25 选择为1时,加减速时间与设定频率有关,如果设定频率频繁变化,则电机的加速度是变化的,应用时需要注意。

P0.26 运行时频率指令UP/DOWN 基准	设定范围: 0~1 【0】
-------------------------	---------------

0: 运行频率 1: 设定频率

说明:

本参数仅当频率源为数字设定时有效。用来确定键盘的八、\键或者端子UP/DOWN 动作时，采用何种方式修正设定频率，即目标频率是在运行频率基础上增减，还是在设定频率基础上增减。两种设置的区别，在变频器处于加减速过程时表现明显，即如果变频器的运行频率与设定频率不同时，该参数的不同选择差异很大。

P0.27 命令源捆绑频率源	设定范围：个位0~9【0】十位0~9【0】百位0~9【0】
----------------	-------------------------------

说明：

个位：操作面板命令绑定频率源选择

- 0：无捆绑

2：AI1

4：AI3

6：多段速运行设定

8：PID控制设定
- 1：数字设定频率源

3：AI2

5：脉冲设定（X5）

7：简易PLC程序设定

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 标协议
- 1：CANopen协议

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
- 2：永磁同步电机

异步机变频器出厂为0，同步机变频器出厂为2。

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	1~6553rpm【机型确定】
P1.06 异步电机定子电阻	0.001~ 65.535 Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001~6.5535 Ω (变频器功率>55kW)【调谐参数】
P1.07 异步电机转子电阻	0.001~ 65.535 Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001~ 6.5535 Ω (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个参数外，还可以获得编码器相序、电流环PI参数等。更改电机额定功率（P1.01）或者电机额定电压（P1.02）时，

变频器会自动修改P1.06~P1.10 参数值，将这5个参数恢复为常用标准Y系列电机参数。若现场无法对异步电机进行调谐，可以根据电机厂家提供的参数，输入上述相应功能码。

P1.16 同步电机定子电阻	0.001 ~ 65.535 （变频器功率≤ 55kW） 0.0001 ~ 6.5535 （变频器功率>55kW）【调谐参数】
P1.17 同步电机 D 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH（变频器功率≤ 55kW） 0.001mH ~ 65.535mH（变频器功率>55kW）【调谐参数】
P1.18 同步电机 Q 轴电感	0.01mH ~ 655.35mH（变频器功率≤ 55kW） 0.001mH ~ 65.535mH（变频器功率>55kW）【调谐参数】
P1.20 同步电机反电动势系数	0.1V ~ 6553.5V【调谐参数】

P1.16~P1.20 是同步电机的参数，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，“同步电机带载调谐”只能获得 P1.16~P1.18 三个参数，而“同步电机空载调谐”可以获得这里全部4个参数。若现场无法对同步电机进行调谐，可以根据电机厂家提供的参数，输入上述相应功能码。

P1.27 编码器线数	设定范围：1~65535【1024】
-------------	--------------------

说明：

设定ABZ 或UVW 增量编码器每转脉冲数。在有速度传感器矢量控制方式下，必须正确设置编码器脉冲数，否则电机运行将不正常。

P1.28 编码器类型	设定范围：0~4【0】
-------------	-------------

0：ABZ 增量编码器

2：旋转变压器

说明：

变频器支持多种编码器类型，不同编码器需要选配不同的PG卡，使用时请正确选购PG卡。而异步电机一般只选用ABZ 增量编码器和旋转变压器。安装好PG卡后，要根据实际情况正确设置P1.28，否则变频器可能运行不正常。

P1.30 ABZ增量编码器AB相序	设定范围：0~1【0】
--------------------	-------------

0：正向

1：反向

说明：

该功能码只对ABZ 增量编码器有效，即仅P1.28=0 时有效。用于设置ABZ 增量编码器AB信号的相序。该功能码对异步电机有效，在异步电机动态调谐时，可以获得ABZ编码器的AB 相序。

P1.33 UVW编码器偏置角	设定范围：0.0° ~359.9°【0.0°】
P1.34 旋转变压器极对数	设定范围：1~65535【0】

说明：

旋转变压器是有极对数的，在使用这种编码器时，必须正确设置极对数参数。

P1.36 速度反馈PG 断线检测时间	设定范围：0.0s： 不动作0.1~10.0s【0.0s】
---------------------	-------------------------------

说明：

用于设置编码器断线故障的检测时间，当设置为0.0s 时，变频器不检测编码器断线故障。当变频器检测到有断线故障，并且持续时间超过P1.36 设置时间后，变频器报警E20。

P1.37 调谐选择	设定范围：0~3【0】
0：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
11：同步机带载调谐	12：同步机空载调谐

说明：

异步电机矢量控制时为保证变频器的最佳控制性能，请将负载与电机脱开并采用旋转调谐进行电机参数自学习，否则将影响矢量控制效果。在电机带有大惯量负载不容易脱开且需采用矢量控制时请采用静止调谐2。参数自学习前需正确设置电机类型及铭牌参数P1.00~P1.05，闭环矢量控制时需额外设置编码器类型及脉冲数P1.27、P1.28。调谐动作说明：设置电机铭牌参数及自学习类型，然后按RUN 键，变频器将进行静止调谐。0：无操作，即禁止调谐。1：异步机静止调谐1，适用于异步电机且大惯量负载不易脱开且不能进行旋转调谐的场合。2：异步机动态调谐，动态调谐过程中，变频器先进行静止调谐，然后按照加速时间P0.17 加速到电机额定频率的80%，保持一段时间后，按照减速时间P0.18 减速停机并结束调谐。3：异步机静止调谐2适用于无编码器情况，电机静止状态下对电机参数的自学习（此时电机仍可能有轻微抖动，需注意安全）动作说明：设置该功能码为3，然后按RUN 键，变频器将进行空载调谐。

同步电机矢量控制时，在电机带有大惯量负载不容易脱开才采用同步机带载调谐 11。

参数自学习前需正确设置电机类型及铭牌参数 P1.01~P1.05，闭环矢量控制时需额外设置编码器类型及脉冲数 P1.27、P1.28 或者 P1.34。

11：同步机带载调谐，适用于大惯量负载不易脱开的场合。

12：同步机空载调谐 空载调谐过程中，变频器先进行静止调谐或者缓慢旋转，然后会缓慢加速到电机额定频率的40%，保持一段时间后，减速停机并结束调谐。

说明：调谐支持在键盘操作模式、端子模式、通讯模式下进行电机调谐。

5.3 输入端子（P2组）

变频器系列标配5个多功能数字输入端子（其中X5 可以用作高速脉冲输入端子），2个模拟量输入端子。若系统需用更多的输入输出端子，则可选配多功能输入输出扩展卡。多功能输入输出扩展卡有5个多功能数字输入端子（X6 ~ X10）。

P2.00 X1端子功能选择	设定范围：【1】标配（正转运行）
P2.01 X2 端子功能选择	设定范围：【4】标配（正转点动）
P2.02 X3 端子功能选择	设定范围：【9】标配（故障复位）
P2.03 X4 端子功能选择	设定范围：【12】标配（多段速度1）
P2.04 X5 端子功能选择	设定范围：【13】标配（多段速度2）
P2.05 X6 端子功能选择	设定范围：【0】标配
P2.06 X7 端子功能选择	设定范围：【0】扩展
P2.07 X8 端子功能选择	设定范围：【0】扩展
P2.08 X9 端子功能选择	设定范围：【0】扩展
P2.09 X10 端子功能选择	设定范围：【0】扩展

说明：

此组参数用于设定数字多功能输入端子对应的功能。

0：无功能（可将不使用的端子设定为“无功能”，以防止误动作。）

1：正转运行（FWD）

2：反转运行（REV）

当运行指令通道为端子控制时，变频器的运行命令由上述端子功能给定。

3: 三线式运行控制

三线控制输入端子，具体参见P2.11三线制功能码介绍。

4: 正转点动

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E15，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E15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E27 和E28，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5-2-1 所示：

表 5-3-1 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

K4	K3	K2	K1	指令设定	对应参数
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 5-3-2 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 5-3-3 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。

0：两线式控制模式1，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5-3-1 两线式控制（使能与方向合一）

1：两线式控制模式2，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)

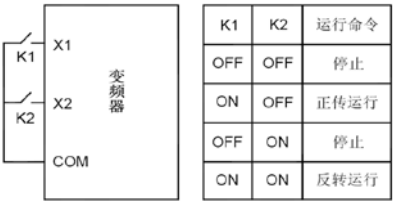


图5-3-2 两线式控制（使能与方向分离）

2：三线式控制模式1。此模式端子功能3为使能端子，正转运行命令由FWD上升沿产生，反转运行命令由REV上升沿产生。功能3为常闭输入,断开时停止运行。例如下图5-3-3，P2.11=2，P2.00（X1）=1（FWD），P2.01(X2)=2（REV），P2.02(X3)=3。

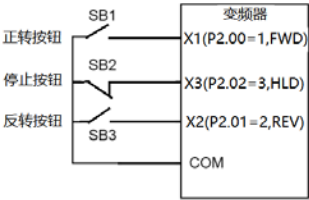


图5-3-3 三线式控制模式1

3：三线式控制模式2。此模式端子功能3为使能端子，运行命令由FDW上升沿产生，运行方向有REV控制（无效时为正转，有效时为反转）。三线控制功能3信号断开时变频器停止运行。例如下图5-3-4，P2.11=3，P2.00（X1）=1（FWD），P2.01(X2)=2（REV），P2.02(X3)=3。

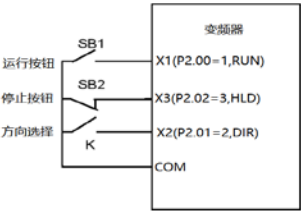


图5-3-4 三线式控制模式2

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% 【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:

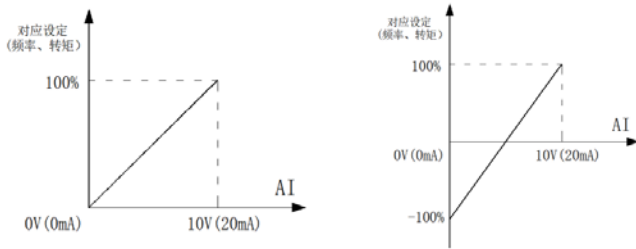


图5-3-5 模拟给定与设定量的对应关系

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%】
P2.27 AI3输入滤波时间	设定范围: 0.00~10.00s 【0.10s】

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】
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：000~555 【321】
---------------	--------------------

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 2（2点，见P2.23~P2.26）
- 4：曲线 2（4点，见A1.00~A1.07）
- 5：曲线 2（4点，见A1.08~A1.15）

十位：AI2曲线选择1~5（同上）

百位：AI3曲线选择1~5（同上）

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：对应最小输入设定
- 1：0

十位：AI2低于最小输入设定选择（0~1，同上）

百位：AI3低于最小输入设定选择（0~1，同上）

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）

P2.39 X端子有效模式选择2	设定范围：00000【0~1】
------------------	-----------------

说明：

- 个位：X6 端子有效状态设定
0：高电平有效 1：低电平有效
十位：X7 端子有效状态设定（0~1，同上）
百位：X8 端子有效状态设定（0~1，同上）
千位：X9 端子有效状态设定（0~1，同上）
万位：X10 端子有效状态设定（0~1，同上）

用于设置数字量输入端子的有效状态模式。选择为高电平有效时，相应的X端子与COM 连通时有效，断开无效。选择为低电平有效时，相应的X端子与COM 连通时无效，断开有效。

5.4 输出端子组（P3组）

变频器系列标配1个多功能继电器输出端子，1个多功能数字量输出端子，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）。如上述输出端子不能满足现场用应用，则需要选配多功能输入输出扩展卡。多功能输入输出扩展卡的输出端子中，包含1个多功能模拟量输出端子（AO2），1 个多功能继电器输出端子（继电器2），1个多功能数字量输出端子（Y2）。1个DO端子（可作为高速脉冲输出，也可作为开路集电极输出），2个多功能模拟量输出端子。

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】
P3.03 扩展卡继电器输出功能选择（RA-RB-RC）	设定范围：0~41【0】
P3.04 Y1 输出功能选择（集电极开路输出端子）	设定范围：0~41【1】
P3.05 扩展卡Y2输出功能选择	设定范围：0~41【4】

说明：

- 上述5个功能码，用于选择5个数字量输出的功能，其中TA-TB-TC 和RA-RB-RC 分别为控制板与扩展卡上的继电器。
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。
- 21~22: 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，自由停机故障和欠压故障时不输出。

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】
P3.08 AO2输出选择	设定范围: 0~16 【1】

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和AO2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	AI3	0~10V
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
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】
P3.12 扩展卡AO2零偏系数	设定范围: -100.0%~ +100.0% 【0.0%】
P3.13 扩展卡AO2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、AO2的零偏系数100%对应10V（或者20mA），标准输出是指在无零偏及增益修正下，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”。

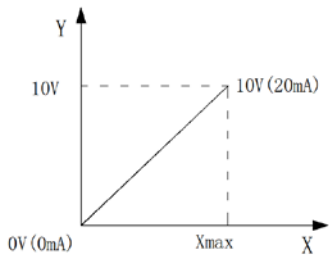


图5-4-1 无零偏或增益时的输出示意图

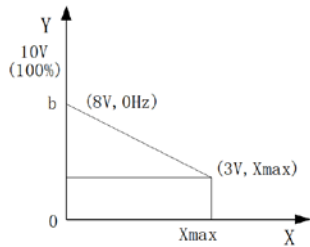


图5-4-2 带零偏或增益时的输出示意图 (电压型)

零偏 $b=y-kx = y (x=0\text{时}) = 8\text{V}$
零偏系数100%时对应10v,故 $b=8\text{v}$ 时
对应的零偏系数= $(8\text{v}/10\text{v}) \times 100\% = 80\%$
 $k=(y-b)/x=(\text{实际输出}-\text{零偏})/\text{标准输出}=(3\text{v}-8\text{v})/10\text{V} = -0.5$

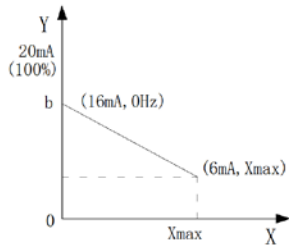


图5-4-3 带零偏或增益时的输出示意图（电流型）

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 RELAY1输出延迟时间	设定范围：0.0~3600.0s 【0.0s】
P3.19 RELAY2输出延迟时间	设定范围：0.0~3600.0s 【0.0s】
P3.20 Y1输出延迟时间	设定范围：0.0~3600.0s 【0.0s】
P3.21 Y2输出延迟时间	设定范围：0.0~3600.0s 【0.0s】

说明：

设置集电极开路的开关量输出端子、继电器1、继电器2、Y1 和Y2，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：

个位：DO端子开关量输出有效状态选择

0：正逻辑 1：反逻辑

十位：RELAY1 有效状态设定（0~1，同上）

百位：RELAY2 有效状态设定（0~1，同上）

千位：Y1 端子有效状态设定（0~1，同上）

万位：Y2 端子有效状态设定（0~1，同上）

定义Y端子开关量输出、继电器1、继电器2、Y1 和Y2 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。

5.5 启停控制组（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。

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或PC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。正反转切换过程中，启动频率不起作用。

P4.05 启动前制动电流	设定范围：0~100%【50%】
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 ≤ 100.0%。图5-4-1 中t1 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。t2 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t1和t2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。

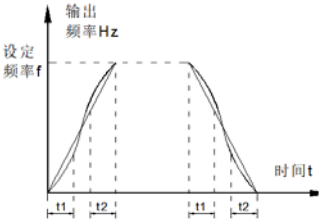


图5-4-1 静态S曲线示意图

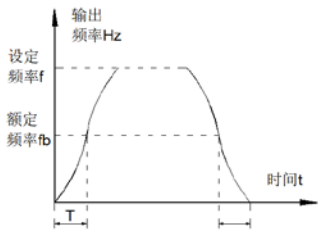


图5-4-2动态S曲线示意

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%【50%】
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。

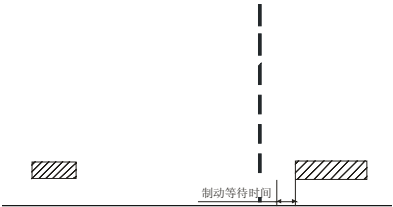


图5-4-3 直流制动示意图

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。用于调整制动单元的占空比，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。

P4.21 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。

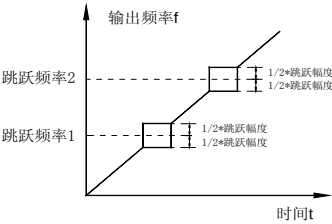


图5-6-1 跳跃频率示意图

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：

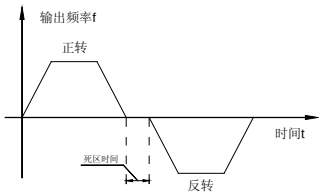


图5-6-2 正反转死区时间示意图

P5.13 反向频率禁止	设定范围: 0~1 【0】
--------------	---------------

0: 无效

1: 有效

说明:

当通过“通讯给定”或“模拟量给定”所给出的频率为负值时，电机运行方向将发生改变，对此将该频率称之为“反向频率”。通过该参数，可以设置变频器是否允许电机运行在反向状态。在不允许电机反向运行的场合，要设置P5.13=1；设置P5.13=0 时，则允许电机反向运行。

P5.14 设定频率低于下限频率运行模式	设定范围: 0~2 【0】
----------------------	---------------

0: 以下限频率运行

1: 停机

2: 零速运行

当设定频率低于下限频率时，变频器的运行状态可以通过该参数选择。变频器提供三种运行模式，满足各种应用需求。

P5.15 下垂控制	设定范围: 0.00~10.00Hz 【0.00Hz】
------------	-----------------------------

说明:

下垂率允许主机站和从机站之间存在微小的速度差，进而可以避免它们之间的冲突。该参数的默认值是0。只有当主机和从机都采用速度控制模式时，才需要调整下垂率，对每个传动过程而言，合适的下垂率需要在实践中逐渐寻找，建议不要将P5.15设置太大，否则负载较大时，稳态速度将会有明显下降。主机和从机都必须设置下垂率。下垂速度 = 同步频率× 输出转矩× 下垂率÷10。如：P5.15 = 1.00，同步频率50Hz，输出转矩50%，则：

$$\text{下垂速度} = 50\text{Hz} \times 50\% \times 1.00 \div 10 = 2.5\text{Hz}$$

$$\text{变频器实际频率} = 50\text{Hz} - 2.5\text{Hz} = 47.5\text{Hz}$$

P5.16 设定累计上电到达时间	设定范围: 0~65000h 【0h】
------------------	---------------------

说明:

当累计上电时间（PH.13）到达P5.16 所设定的上电时间时，变频器多功能数字Y 输出ON 信号。下面举例说明其应用，举例：结合虚拟X\Y功能，实现设定上电时间到达100小时后，变频器故障报警输出。方案：

虚拟X1端子功能，设置为用户自定义故障1：A4.00=44；虚拟X1 端子有效状态，设置为来源于虚拟Y1：A4.05=0000；虚拟Y1 功能，设置为上电时间到达：A4.11=24；设置累计上电到达时间100 小时：P5.16=100。则当累积上电时间到达100 小时后，变频器故障输出E27。

P5.17 设定累计运行到达时间	设定范围：0~65000h【0h】
------------------	-------------------

说明:

用于设置变频器的运行时间。当累计运行时间 (PH.09) 到达此设定运行时间后, 变频器多功能数字Y 输出ON 信号。

P5.18 启动保护选择	设定范围: 0~1 【0】
--------------	----------------------

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EDT功能的示意图。

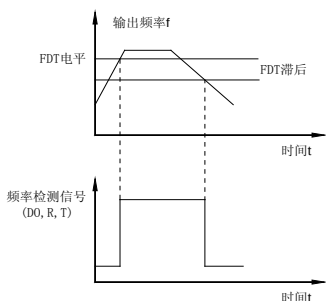


图5-6-3 FDT电平示意图

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。下图为频率到达检出的示意图。

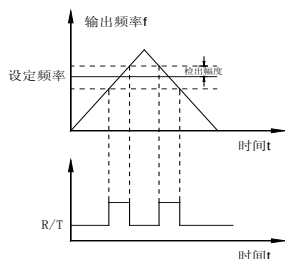


图5-6-4 频率到达检出幅值示意图

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。

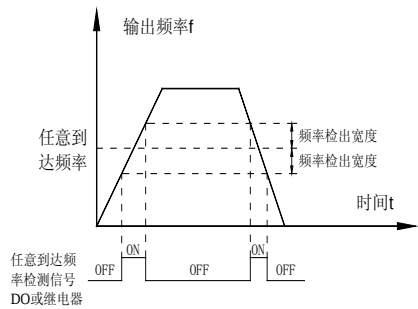


图5-6-7 任意到达频率检测示意图

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。

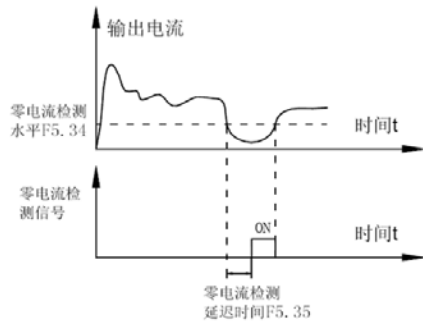


图5-6-8 零电流检测示意图

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。

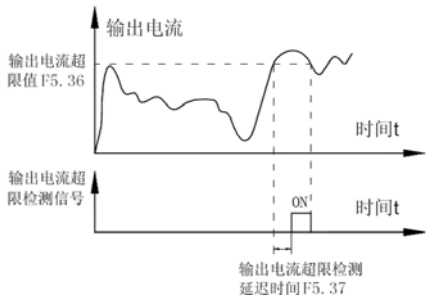


图5-6-9 输出电流超限检测示意图

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。

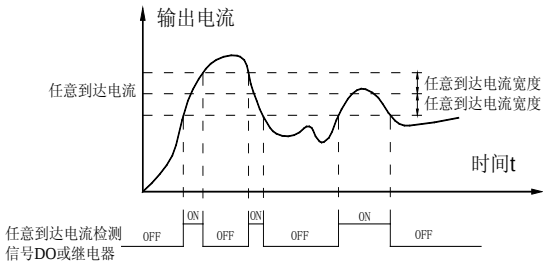


图5-6-10 任意到达电流检测示意图

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

3：AI3

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。

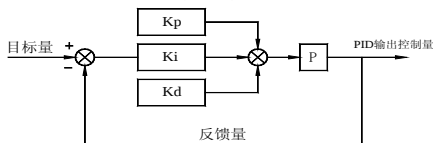


图5-7-1 过程PID 原理框图

P6.00 PID 给定源	设定范围: 0~6 【0】
0: P6.01 设定	1: AI1
2: AI2	3: AI3
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
2：AI3	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 K_{p1} :

决定整个PID 调节器的调节强度， K_{p1} 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:

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。

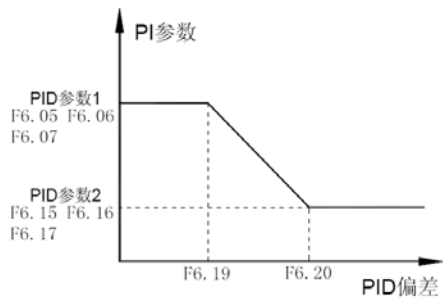


图5-7-2 PID参数切换图

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。

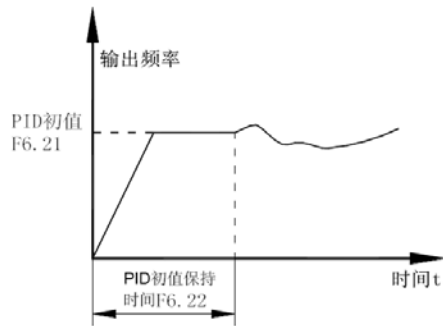


图5-7-3 PID初值功能示意图

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：

此功能用来限幅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, 则当多功能数字输入积分暂停 (功能38) 有效时, PID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, 无论多功能数字输入是否有效, 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E31, 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。

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。

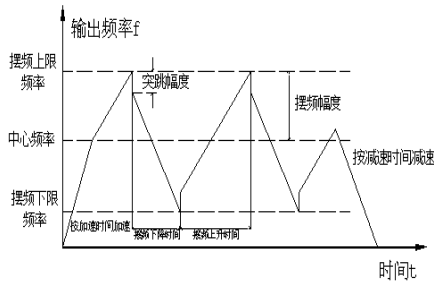


图5-8-1 摆频运行示意图

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 = 频率源P0.07× 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 = 最大频率P0.10× 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×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，随后计数器停止计数。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，直到 “设定计数值”时计数器才停止。指定计数值P7.09 不应大于设定计数值P7.08。

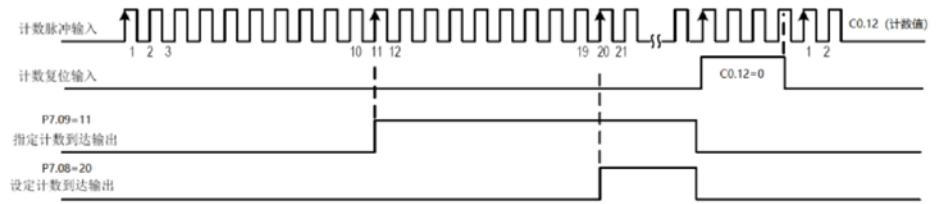


图 5-8-2 设定计数值和指定计数值示意图

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。

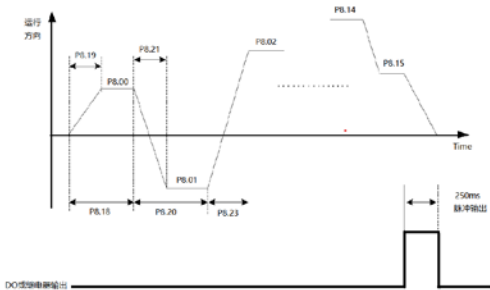


图5-8-1 简易PLC示意图

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：AI3
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,具体见下图说明。

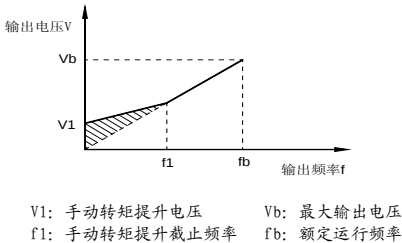


图5-10-1 手动转矩提升示意图

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。

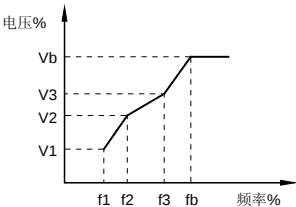


图5-10-2 多点V/F 曲线设定示意图

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P1 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：AI3 |
| 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或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：AI3

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5-10-3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5-10-3中的t2。

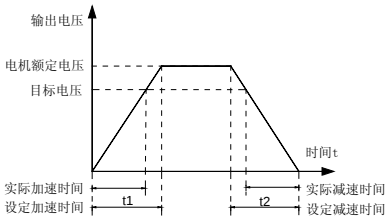


图5-10-3 V/F 分离示意图

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

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（P9.15）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。

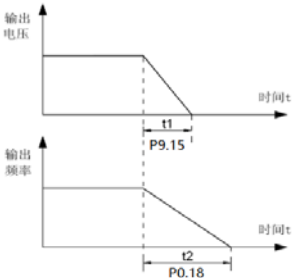


图5-10-4 V/F分离输出电压频率独立减至0

- 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（P9.15）递减到0V后，频率再按减速时间（P0.18）递减到0Hz。

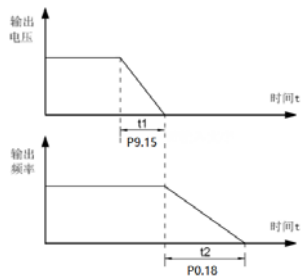


图5-10-5 V/F分离频率/电压先后下降示意图

P9.18 过流失速动作电流	设定范围：50~200%【150%】
P9.19 过流失速抑制使能	设定范围：0~1【1】

- 0: 无效
- 1: 有效
- 说明:

变频器输出电流（转矩）限制动作说明:

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“P9.18过流失速动作电流”。

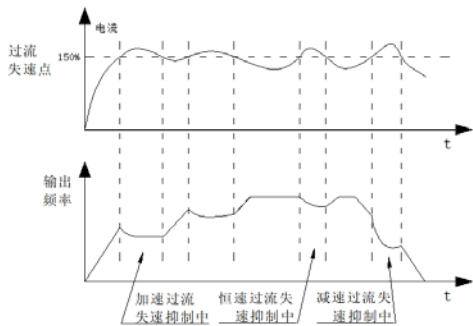


图5-10-6 过流失速动作示意图

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。超过额定频率的过渡失速动作电流 = $(f_s/f_n) * k * \text{LimitCur}$; 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”。

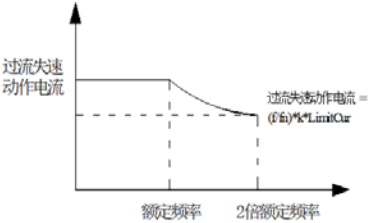


图5-10-7 倍速过流失速动作示意图

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。

P9.22 过压失速动作电压	设定范围：650.0~800.0【760.0】
----------------	-------------------------

说明：

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。

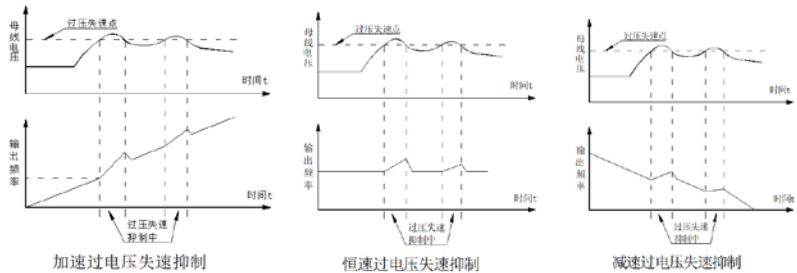


图5-10-8 过压失速动作示意图

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：0~200【100】
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。

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 保护参数组（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：

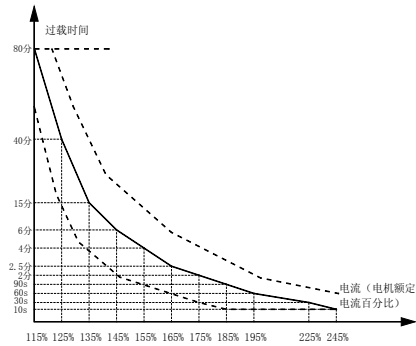


图5-B-1 电机过载保护反时限曲线示意图

1）在电机运行电流到达175%电机额定电流条件下，持续运行2分钟后报电机过载（E11）；在电机运行电流到达115% 电机额定电流的条件下，持续运行80分钟后报电机过载（E11）。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 秒过载。

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：

$$\text{PB.01} = 2 \div 5 = 0.4$$

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Y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Y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Y 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【1】
------------------	--------------

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 V_{break} ，此电压值的设置参考： $800 \geq V_{\text{break}} \geq (1.414V_s + 30)$

V_s : 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.12 输入缺相 接触器吸合保护选择	设定范围: 0~1【11】
----------------------	---------------

0: 禁止

1: 允许

说明:

个位：输入缺相保护；十位：接触器吸合保护。选择是否对输入缺相或接触器吸合进行保护。

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
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~BIT9对应X1~X10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：Y、REL1、REL2、Y1、D02，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	设定范围：0~2【00000】
-----------------	-----------------

说明:

- 个位：电机过载(E11)
- 0：自由停机1：按停机方式停机
- 2：继续运行
- 十位：输入缺相(E12) (同个位)
- 百位：输出缺相(E13) (同个位)

千位：外部故障(E15) (同个位)
万位：通讯异常(E16) (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(E20)
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(E21)
0：自由停机
1：按停机方式停机
百位：保留
千位：电机过热(E25) (同PB.47个位)
万位：运行时间到达(E26) (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(E27) (同PB.47个位)
十位：用户自定义故障2(E28) (同PB.47个位)
百位：上电时间到达(E29) (同PB.47 个位)
千位：掉载(E30)
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(E31) (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(E42) (同PB.47 个位)
十位：电机超速度(E43) (同PB.47 个位)
百位：初始位置错误(E51) (同PB.47 个位)
千位：速度反馈错误(E52) (同PB.47 个位)
万位：保留当选择为“自由停车”时，变频器显示E**，并直接停机。选择为“按停机方式停机”时：变频器显示A**，并按停机方式停机，停机后显示E**。当选择为“继续运行”时：变频器继续运行并显示A**，运行频率由PB.54 设定。

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.56 电机温度传感器类型	设定范围：0~2【0】
-----------------	-------------

- 0：无温度传感器
- 1：PT100
- 2：PT1000

PB.57 电机过热保护阈值	设定范围：0~200℃【110℃】
PB.58 电机过热预警阈值	设定范围：0~200℃【90℃】

说明：

电机温度传感器的温度信号，需要连接到多功能输入输出扩展卡上，此卡为选配件。扩展卡的模拟量输入AI3，可以用作电机温度传感器输入，电机温度传感器信号接AI3、PGND 端。变频器的AI3 模拟量输入端，支持PT100 和PT1000 两种电机温度传感器，使用时必须正确设置传感器类型。电机温度值在C0.34中显示。当电机温度超过电机过热保护阈值PB.57 时，变频器故障报警，并根据所选择故障保护动作方式处理。当电机温度超过电机过热预警阈值PB.58 时，变频器多功能数字Y 输出电机过温预警ON信号。

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

- 0：无效
- 1：减速(母线电压恒定控制)
- 2：减速停机

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%】

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。

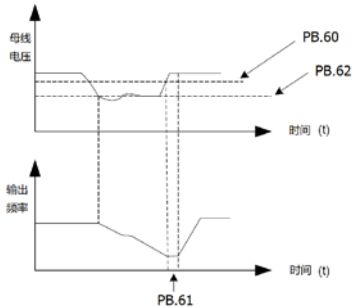


图5-B-2 瞬停不停过程示意图

PB.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E43, 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E42，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, 由于电机任在高速转动, 这时启动电机很容易使变频器产生过载或过流故障。

PB.74 UVW 编码器故障使能	设定范围: 0~1 【1】
-------------------	----------------------

0: 不开启

1: 开启

在使用UVW编码器的情况下报E20故障，且附加信息 C0.45为11或者12说明是UVW信号线逻辑错误，首先确认编码器没有问题，如果确认是误报可通过此功能码设为0屏蔽此故障。

5.13 第二电机参数 (PC组)

请参考第一电机参数对应内容。

5.14 转矩控制和限定参数（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：AI3
- 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：AI3

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），选件I/O 扩展卡可提供另外1 个模拟量输入端子（AI3）。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J8 跳线选择；AI3 为-10~10V 电压型输入。

AI1、AI2、AI3 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~AI3 三路模拟量输入，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。当为点对点通讯从机且接收数据作为转矩给定时，使用主机传递数据作为通讯给定值（见A5组相关说明）。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 位小数点的数据，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。

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。

5.15 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P9.04。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：

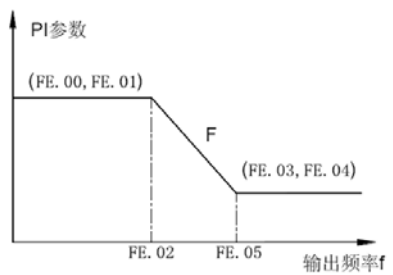


图5-E-1 PI 参数示意图

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 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【0.0150s】
----------------------	----------------------------

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： AI1 |
| 2： AI2 | 3： AI3 |
| 4： 脉冲设定（X5） | 5： 远程通讯设定 |
| 6： MIN(AI1,AI2) | 7： MAX(AI1,AI2) |

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： AI1 |
| 2： AI2 | 3： AI3 |
| 4： 脉冲设定（X5） | 5： 远程通讯设定 |
| 6： MIN(AI1,AI2) | 7： MAX(AI1,AI2) |

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。AI1、AI2、AI3 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,选择为通讯设定时如果当前为点对点通讯从机且接收数据作为转矩给定时,则直接由主机发送转矩数字设定,见A5组点对点通讯介绍,否则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。

同步机控制是,当 PE.22 设为 1 时增加发电转矩上限设定,在需要限制或者禁止发电的场合可适当设置 PE.12 和 PE.11,其中 PE.09 和 PE.11 中 1~7 选项对应的满量程分别对应 PE.10 和 PE.11。

PE.13 励磁调节比例增益	设定范围: 0 ~60000【异步电机2000, 同步电机3000】
PE.14 励磁调节积分增益	设定范围: 0 ~60000【异步电机1300, 同步电机500】
PE.15 转矩调节比例增益	设定范围: 0 ~60000【异步电机2000, 同步电机3000】
PE.16 转矩调节积分增益	设定范围: 0 ~60000【异步电机1300, 同步电机500】

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.18 同步机弱磁模式	设定范围: 0, 1, 2【1】
PE.19 同步机弱磁增益	设定范围: 1~50【5】

此组参数用于同步机弱磁控制。

PE.18=0 不弱磁。同步机不进行弱磁控制,此时电机转速能够达到的最大值和变频器母线电压有关,优点是没有弱磁电流,输出电流较小,缺点是运行频率无法达到设定频率,如果客户希望达到更高的转速需开启弱磁功能。

PE.18=1 自动调整模式。这种弱磁方式简单可靠,速度越高弱磁电流越大,达到电机额定电流时便不允许再升速了,否则长时间运行会报过载,需要快速弱磁的场合可以适当增大同步机弱磁系数 PE.19,但是PE.19 过大会引起电流的不稳定。

PE.18=2 自动调整综合模式。自动调整综合法的弱磁电流调整速度较快,在自动调整无法满足需求的场合可设置成此模式,但是该模式依赖电机参数值,稳定性不如方式 1。

进入弱磁后如果希望输出电压更高,从而使弱磁电流更小可以适当减小同步机输出电压饱和裕量PE.23,但是PE.23过小会使输出电压更容易饱和从而影响控制性能。

PE.21 异步电机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。该功能仅异步电机有效。

PE.22 异步电机发电功率限制使能	设定范围：0~1 【0】
PE.23 异步电机发电功率上限	设定范围：0.0~200.0% 【20.0】

PE.21 同步电机弱磁自动调谐系数	设定范围：10~500% 【100%】
PE.22 同步电机弱磁积分倍数	设定范围：0~1 【0】
PE.23 同步电机弱磁深度	设定范围：0~50 【5】

PE.24 同步机初始位置角检测电流	设定范围：50%~180% 【80%】
PE.25 同步机初始位置角检测	设定范围：0-2 【0】

说明：

初始位置角检测一般是对 SVC 使用的，其优点是启动时不会出现反转，缺点是有一定的响声，对于启动时不允许反转且停车后电机转子位置会有变化的场合 PE.25 必须设为 0，其他情况下可设为 1 或者 2。

FVC 只有在 ABZ 编码器情况下且是上电第一次运行才检测，建议不修改，否则可能会存在飞车的风

险。
通过 PE.24 可以设置检测的电流值，电流越小检测时发出的声音也就越小，但是太小可能会造成位置检测不准，在 FVC 模式下建议不修改。

PE.27 同步机凸极率调整增益	设定范围：50~500 【100】
PE.28 同步机最大转矩电流比控制	设定范围：0-1 【0】

说明：

这组功能码只在 FVC 控制且电机为凸机永磁同步电机时才有效，所谓凸机永磁同步电机一般是插入式永磁同步电机，判断依据为 $P1.18/P1.17 > 1.5$ ，确认为凸机电机后，将 PE.28 设为 1，在同样负载下输出电流会变小，如果将 PE.28 设为 1 后，同样负载下输出电流没有减小甚至增加时可以调节 PE.27，调节 PE.27 直到输出电流最小即可。

PE.32 同步电机增量式编码器Z信号校正	设定范围：0-1 【1】
-----------------------	--------------

说明：

此功能码只在编码器为增量式编码器才有意义，默认开启 Z 信号校正，可以消除累积位置偏差，如果有些场合对编码器Z信号的干扰比较大反而会引起飞车或者电机出力变差，严重时甚至可能会报E20编码器故障，此时可以将 PE.32 设为0取消Z信号校正，取消Z信号校正后虽然不会再报E20，但是如果AB信号由于外界干扰（一般来讲 Z 信号更易受到干扰）或者其他原因存在累积误差，最后可能会飞车，最佳的解决方案是采用将编码器线和动力线分开，排除干扰源以及增加编码器磁环等方式来减少对编码器信号的干扰。

PE.38 同步电机 SVC 低频制动方式	设定范围：0,1 【0】
PE.39 同步电机 SVC 低频制动生效频率	设定范围：0~10.00Hz 【2.00Hz】
PE.40 同步电机 SVC 低频制动频率变化步长	设定范围：0.0005~1.0000Hz 【0.0010Hz】
PE.41 同步电机 SVC 低频制动电流	设定范围：0~80% 【50%】

说明：

这组功能码用于 SVC 低频制动。在需要电机停机不能有细小反转的场合，可选择采用低频制动，和异步机的直流制动效果类似。

PE.38=1 且状态是减速停机时，一旦运行频率低于 PE.39，便会采用低频制动，防止电机停机时反转。

PE.42 同步机 SVC 速度跟踪	设定范围：0~1【0】
--------------------	-------------

说明：

对于 SVC 需要在电机未停稳情况下能平滑启动的场合，可将 PE.42 设为 1，开启 SVC 速度跟踪，需要增加市电同步卡配合使用。

PE.43 同步机零伺服使能	设定范围：0~1【0】
PE.44 同步机切换频率	设定范围：0.00~PE.02【0.30Hz】
PE.45 同步机零伺服速度环比例增益	设定范围：1~100【10】
PE.46 同步机零伺服速度环积分时间	设定范围：0.01s~10.00s

说明：

同步电机FVC零伺服功能，在需要位置保持，并要求零伺服刚性很强的场合，可通过 PE.43 设为 1 开启。P4.43默认为0不开启。在开启前首先将PE.43设为 1，即使用具有零伺服的速度环，PE.44 是切换频率，PE.45 和 PE.46 是零伺服时的速度环比例增益和积分时间，将 PE.46 减小，即减小积分时间可增强零伺服刚性，如果太小可能会有点震动，需要根据实际情况合理调节。

PE.47 同步机停机防反转使能	设定范围：0~1
PE.48 同步机停机角度	设定范围：0.0° ~10.0°

说明：

在 FVC 下通过将 PE.47 设为 1 可防止在停机或者减速到 0Hz 时出现反转的情况，PE.48 默认值为 0.8 度，如果默认的情况下仍然出现反转，可适当增加 PE.48 的值，直到不出现反转为止。

5.16 人机界面组（PH组）

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

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。

指令源源的切换，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【401F】
--------------------	----------------------

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	AI3	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	AI3校正前电压(V)	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	AI3电压	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: 0.0001~6.5000 【1.0000】
--------------	------------------------------

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	设定范围: -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.08 产品号	设定范围: - 【-】
PH.09 累计运行时间	设定范围: 0~65535h 【0h】
PH.10 性能版本号	设定范围: - 【-】
PH.11 功能版本号	设定范围: - 【-】
PH.12 负载速度显示小数点位数	设定范围: 0~3 【21】

说明:

个位: 0~3

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

- 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	设定范围: 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	设定范围: 0~65535度 【-】
-------------	--------------------

5.17 用户密码（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
个位：C 组显示选择
0：不显示 1：显示
十位：A 组显示选择
0：不显示 1：显示
顺序显示变频器功能参数，分别有P0~PP、A0~A6、C0~C1 功能参数组。

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（PH.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）。

PP.02 功能参数方式显示属性	设定范围：0~1 【11】
------------------	---------------

说明：

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

说明：

- 0：不使能 1：使能

当 PP.03设置为1时，进入用户变更参数显示模式，只显示用户变更过与默认值不同的参数，显示的方式是在功能组名称前显示字母c，如PP.03显示为cPP.03。退出该显示模式的方法是把cPP.03设置为0。

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】
A0.08 AI3实测电压1	设定范围：-9.999~10.000V【出厂校正】
A0.09 AI3显示电压1	设定范围：-9.999~10.000V【出厂校正】
A0.10 AI3实测电压2	设定范围：-9.999~10.000V【出厂校正】
A0.11 AI3显示电压2	设定范围：-9.999~10.000V【出厂校正】

说明：

该组功能码，用来对模拟量输入口进行校正，以消除模拟量输入口零偏与增益的影响。

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，在每个模拟量输入口各输入两个电压值，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和AI3时，实际采样电压查看位置分别为C0.22、C0.23。

对于AI1、AI2，建议使用2V和8V两点作为校正点；对AI3，建议采样-8V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】
A0.16 A02目标电压1	设定范围：0.500~4.000V【出厂校正】
A0.17 A02实测电压1	设定范围：0.500~4.000V【出厂校正】
A0.18 A02目标电压2	设定范围：6.000~9.999V【出厂校正】
A0.19 A02实测电压2	设定范围：6.000~9.999V【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 用户定制功能码(A3组)

此组功能码是用户定制参数组。需要在-USER菜单模式下使用的功能码请在此组进行自定义。用户几乎可以在所有功能码中（自身除外），选择所需要的参数汇总到A3组中，作为用户定制参数直接在-USER菜单模式下调用，以方便查看和更改等操作。

A3组最多提供32个用户定制参数。如果A3组参数显示值为uP0.00表示该用户功能码为空。进入-USER菜单模式时，显示的功能码由A3.00 ~ A3.31定义，顺序与A3组功能码一致，若为uP0.00 则自动跳过。

5.20 点对点通讯(A5组)

A5.00 点对点通讯有效选择	设定范围: 0~1 【0】
-----------------	---------------

0: 无效

1: 有效

说明:

选择点对点通讯功能是否有效。

点对点通讯指两台或多台变频器之间的直接数据通讯，采用CAN来实现。用来实现一台主机根据自身频率或转矩信号对一台或多台从机目标频率和目标转矩的给定。多台变频器CAN卡相连时，末端变频器的CAN卡应接通终端电阻，接通方式见附录描述。当点对点通讯有效时，此时主机和从机的CAN 通讯地址为内部自动匹配，无需专门设置。点对点通讯速率通过PA.00设定。

A5.01 主从选择	设定范围: 0~1 【0】
------------	----------------------

0: 主机

1: 从机

说明:

用来选择该变频器为主机还是从机。点对点通讯时，仅仅需要设定CAN 通讯波特率，通讯地址根据当前为主机或从机自动分配。

A5.02 主从信息交互	设定范围: 0~1【011】
--------------	----------------

说明:

个位:

0: 不跟主机命令

1: 跟随主机命令

十位:

0: 不发故障信息

1: 发送故障信息

百位:

0: 从机掉站不报警

1: 从站掉站报警

当为主从控制的从机且P0.02=2（通讯控制）时，如果该值个位设定为1，则从机跟随主机的运行命令一起运行/停机；从站十位设置为1，从机故障时，向主机发送故障信息；

主站百位设置为1，从站掉站时报警。

A5.03 报文帧选择	设定范围: 0~1 【0】
-------------	----------------------

0: 主从控制帧(运行频率)

1: 下垂控制帧(目标频率)

说明:

0: 主机传递给从机频率为主机的运行频率, 如果P5.15下垂率为0, 那么主机传递给从机频率为下垂控制频率, 这种情况应用在下垂控制或者速度同步控制中(即从机为速度模式); 在符合分配控制中(即从机为转矩模式), 主机传递给从机为主机的运行频率, 此时应确保P5.15的值为0.

1: 主机传递给从机为主机的目标频率。

A5.04 接收数据零偏 (转矩)	设定范围: -100.0%~100.0% 【0.00%】
-------------------	------------------------------

A5.05 接收数据增益 (转矩)	设定范围: -10.00~10.00 【1.00】
-------------------	---------------------------

说明:

上述2个功能参数主要是对接收的转矩数据进行修正,用于用户自定义主机和从机之间的转矩指令的关系。若零偏用 b 表示,增益用 k 表示,从机接收的数据用 x 表示,实际使用的数据用 v 表示则实际使用的数

据 $y = kx + b$ ；范围为 -100.00%~100.00%

A5.06 点对点通讯中断检测时间	设定范围：0.0~10.0s【1.0s】
-------------------	----------------------

说明：

设置点对点通讯的主机或从机通讯中断检测时间，设置为0表示不检测。

A5.07 点对点通讯主机数据发送周期	设定范围：0.001~10.000s【0.001s】
---------------------	----------------------------

说明：

设置点对点通讯时主机发送数据周期。

A5.08 接收数据零偏（频率）	设定范围：-100.0%~100.0%【0.00%】
------------------	----------------------------

A5.09 接收数据增益（频率）	设定范围：-10.00~10.00【1.00】
------------------	-------------------------

说明：

上述2个功能参数主要是对接收的频率数据进行修正，用于用户自定义主机和从机之间的频率指令的关系。若零偏用 b 表示，增益用 k 表示，从机接收的数据用 x 表示，实际使用的数据用 y 表示则实际使用的数据 $y = kx + b$ ；

范围为 -100.00% ~ 100.00%。

A5.10 防飞车系数	设定范围：0.00% ~ 100.00%【10.00%】
-------------	------------------------------

说明：

当从机为转矩控制且跟随主机输出转矩进行负荷分配运行时，该参数生效。设定为 0.00% 表示防飞车功能无效；设定为其它值时，可以有效地检测从机是否处于飞车状态，并采取有效保护，推荐参数为 5.00% ~ 20.00%。

A5.11 视窗	设定范围：0.20~10.00Hz【0.50Hz】
----------	---------------------------

说明：

主从控制时，该功能码有效。设置该值能保证主机和从机的速度在视窗范围以内同步。

5.21 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第四章功能参数简表。

C0.00 运行频率	设定范围：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	设定范围：0.0~3000.0V
C0.03 输出电压	设定范围：0~1140V
C0.04 输出电流	设定范围：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	设定范围：0~32767
C0.06 输出转矩	设定范围：-200.0%~200.0%
C0.07 X端子输入状态	设定范围：0~32767

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
X1	X2	X3	X4
Bit4	Bit5	Bit6	Bit7
X5	X6	X7	X8
Bit8	Bit9	Bit10	Bit11
X9	X10	VX1	VX2
Bit12	Bit13	Bit14	Bit15
VX3	VX4	VX5	-

C0.08 Y输出状态	设定范围：0~1023
-------------	-------------

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
Y	继电器1	继电器2	Y1
Bit4	Bit5	Bit6	Bit7
Y2	VY1	VY2	VY3
Bit8	Bit9	Bit10	Bit11
VY4	VY5		

C0.10 AI2电压（V） / 电流（mA）	设定范围：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)

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

显示值见PH.12 描述。

C0.15 PID 设定	设定范围：0~65535
C0.16 PID 反馈	设定范围：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	设定范围：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	设定范围：-320.00~320.00Hz 或-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	设定范围：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。

C0.21 AI1校正前电压	设定范围：0.000~10.570V
C0.22 AI2校正前电压/电流	设定范围：0.000~10.570V 0.000~20.000mA
C0.23 AI3校正前电压	设定范围：-10.570~10.570V

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	设定范围：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	设定范围：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	设定范围：-100.00% ~ 100.00%
------------	-------------------------

说明：

显示通过通讯地址0x1000 写入的数据

C0.29编码器反馈速度	设定范围：-320.00~320.00Hz或-500.0~500.0Hz
--------------	--------------------------------------

说明：

显示由编码器实际测得的电机运行频率。

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，C0.29 小数点个数为2，显示范围为-320.00~320.00Hz；当其设定为1 时，C0.29 小数点个数为1，显示范围为-500.0~500.0Hz。

C0.30 主频率X显示	设定范围：0.00~500.00Hz
C0.31 辅助频率Y显示	设定范围：0.00~500.00Hz
C0.34 电机温度值	设定范围：0℃~200℃

说明：

显示通过AI3采样的电机温度值，电机温度检测见PB.56 介绍。

C0.35 目标转矩	设定范围：-200.0%~200.0%
C0.36 旋变位置	设定范围： 0~4095
C0.37 功率因素角度	
C0.38 ABZ位置	设定范围：0~65535

说明：

显示当前ABZ 或UVW 编码器AB 相脉冲计数该值为4倍频后的脉冲个数，如显示为4000，则编码器实际走过的脉冲个数为4000/4=1000当编码器正转时该值自增，当编码器反转时该值自减，自增到65535 时从0

重新开始计数，自减到0 时从65535 重新开始计数查看该值可以判断编码器安装是否正常。

C0.39 VF分离目标电压	设定范围：0V~电机额定电压
C0.40 VF分离输出电压	设定范围：0V~电机额定电压

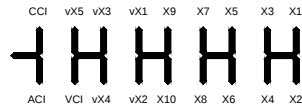
说明：

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	设定范围：-
-------------------	--------

说明：

直观显示X端子状态，其显示格式如下：

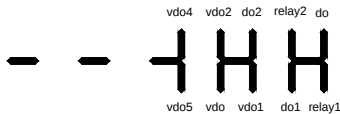


X端子状态显示，亮为高电平，灭为低电平。

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

说明：

直观显示Y 端子输出状态，其显示格式如下：

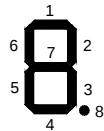


Y端子状态显示，亮为高电平，灭为低电平。

C0.43 X端子功能状态直观显示1	设定范围：-
--------------------	--------

说明：

直观显示端子功能1~40 是否有效键盘共有5个数码管，每个数码管显示可代表8个功能选择数码管定义如下：



X端子功能有效显示，亮为有效，灭为无效。

数码管从右到左分别代表功能1~8、9~16、17 ~24、25~32、33~40。

C0.44 X端子功能状态直观显示2	设定范围：-
--------------------	--------

说明：

直观显示端子功能41~59 是否有效，显示方式与C0.43 类似，数码管从右到左分别代表功能41~48、49~56、57~59。

C0.58 Z信号计数器	设定范围: 0~65535
--------------	---------------

说明:

显示当前ABZ 或UVW 编码器Z 相脉冲计数, 当编码器每正转或反转一圈, 对应该值加1 或减1, 查看该值可以检测编码器安装是否正常。

C0.59 设定频率	设定范围: -100.0%~100.0%
C0.60 运行频率	设定范围: -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	设定范围: 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	设定范围: 0~99
--------------	------------

说明:

显示当前故障编码。

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

故障代码	故障类型	可能的故障原因	对策
E01	逆变单元保护	1、变频器输出回路短路 2、电机和变频器接线过长 3、模块过热 4、变频器内部接线松动 5、主控板异常 6、驱动板异常 7、逆变模块异常	1、排除外围故障 2、加装电抗器或输出滤波器 3、检查风道是否堵塞、风扇是否正常工作并排除存在问题 4、插好所有连接线 5、寻求技术支持 6、寻求技术支持 7、寻求技术支持
E02	加速过电流	1、变频器输出回路存在接地或短路 2、控制方式为矢量且没有进行参数调谐 3、加速时间太短 4、手动转矩提升或V/F 曲线不合适 5、电压偏低 6、对正在旋转的电机进行启动 7、加速过程中突加负载 8、变频器选型偏小	1、排除外围故障 2、进行电机参数调谐 3、增大加速时间 4、调整手动提升转矩或V/F曲线 5、将电压调至正常范围 6、选择转速追踪启动或等电机停止后再启动 7、取消突加负载 8、选用功率等级更大的变频器
E03	减速过电流	1、变频器输出回路存在接地或短路 2、控制方式为矢量且没有进行参数调谐 3、减速时间太短 4、电压偏低 5、减速过程中突加负载 6、没有加装制动单元和制动电阻	1、排除外围故障 2、进行电机参数调谐 3、增大减速时间 4、将电压调至正常范围 5、取消突加负载 6、加装制动单元及电阻
E04	恒速过电流	1、变频器输出回路存在接地或短路 2、控制方式为矢量且没有进行参数调谐 3、电压偏低 4、运行中是否有突加负载 5、变频器选型偏小	1、排除外围故障 2、进行电机参数调谐 3、将电压调至正常范围 4、取消突加负载 5、选用功率等级更大的变频器
E05	加速过电压	1、输入电压偏高 2、加速过程中存在外力拖动电机运行 3、加速时间过短 4、没有加装制动单元和制动电阻	1、将电压调至正常范围 2、取消此外动力或加装制动电阻 3、增大加速时间 4、加装制动单元及电阻
E06	减速过电压	1、输入电压偏高 2、减速过程中存在外力拖动电机运行 3、减速时间过短 4、没有加装制动单元和制动电阻	1、将电压调至正常范围 2、取消此外动力或加装制动电阻 3、增大减速时间 4、加装制动单元及电阻
E07	恒速过电压	1、输入电压偏高 2、运行过程中存在外力拖动电机运行	1、将电压调至正常范围 2、取消此外动力或加装制动电阻
E08	控制电源故障	输入电压不在规范规定的范围内	将电压调至规范要求的范围内
E09	欠压故障	1、瞬时停电 2、变频器输入端电压不在规范要求的范围 3、母线电压不正常 4、整流桥及缓冲电阻不正常 5、驱动板异常 6、控制板异常	1、复位故障 2、调整电压到正常范围 3、寻求技术支持 4、寻求技术支持 5、寻求技术支持 6、寻求技术支持
E10	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

故障代码	故障类型	可能的故障原因	对策
E11	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
E12	输入缺相	1、三相输入电源不正常 2、驱动板异常 3、防雷板异常 4、主控板异常	1、检查并排除外围线路中存在的问题 2、寻求技术支持 3、寻求技术支持 4、寻求技术支持
E13	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
E14	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
E15	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
E16	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
E17	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
E18	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
E19	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
E20	码盘故障	1、编码器型号不匹配 2、编码器连线错误 3、编码器损坏 4、PG 卡异常	1、根据实际情况正确设定编码器类型 2、排除线路故障 3、更换编码器 4、更换PG 卡
E21	EEPROM 读写故障	1、EEPROM 芯片损坏	1、更换主控板
E22	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
E23	对地短路故障	电机对地短路	更换电缆或电机
E26	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
E27	用户自定义故障1	1、通过多功能端子X端子输入用户自定义故障1 的信号 2、通过虚拟IO 功能输入用户自定义故障的信号	1、复位运行 2、复位运行
E28	用户自定义故障2	1、通过多功能端子X端子输入用户自定义故障2 的信号 2、通过虚拟IO 功能输入用户自定义故障2 的信号	1、复位运行 2、复位运行
E29	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
E30	掉载故障	变频器运行电流小于P9.64	确认负载是否脱离或P9.64、P9.65 参数设置是否符合实际运行工况
E31	运行时PID 反馈丢失故障	PID反馈小于PA.26设定值	检查PID反馈信号或设置PA.26 为一个合适值

故障代码	故障类型	可能的故障原因	对策
E40	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
E41	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
E42	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P9.69、P9.70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P9.69、P9.70 设置不合理 4、检查变频器与电机间的接线是否断开现象
E43	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P9.67、P9.68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
E45	电机过温故障	1、温度传感器接线松动 2、电机温度过高	1、检测温度传感器接线并排除故障 2、降低载频或采取其它散热措施对电机进行散热处理
E51	初始位置错误	电机参数与实际偏差太大	重新确认电机参数是否正确，重点关注额定电流是否设定偏小
E60	制动管保护故障	制动电阻被短路或制动模块异常	检查制动电阻或寻求技术支持

第七章 外围设备

7.1 外围设备和任选件连接图

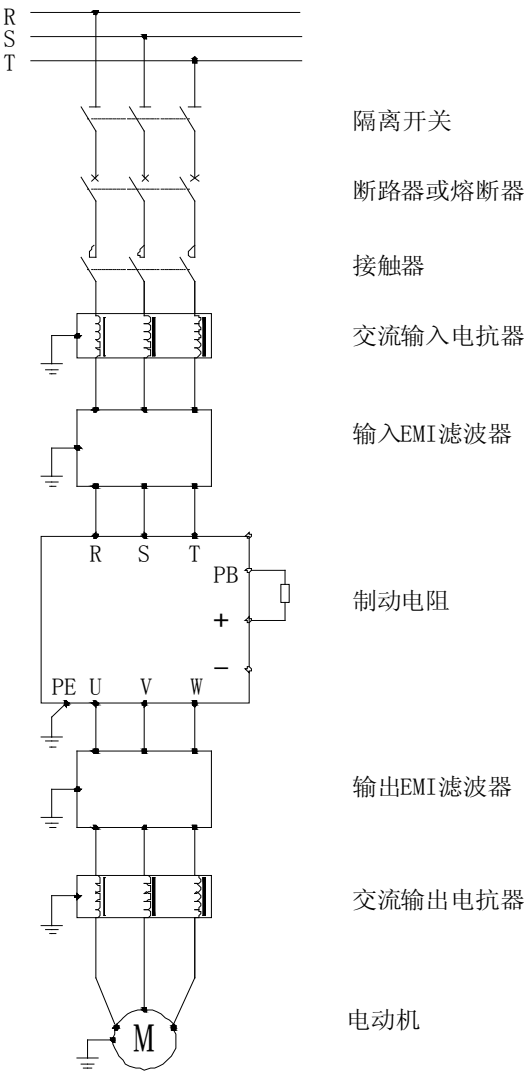


图 7-1 3R75GB-3022GB 外围设备连接图

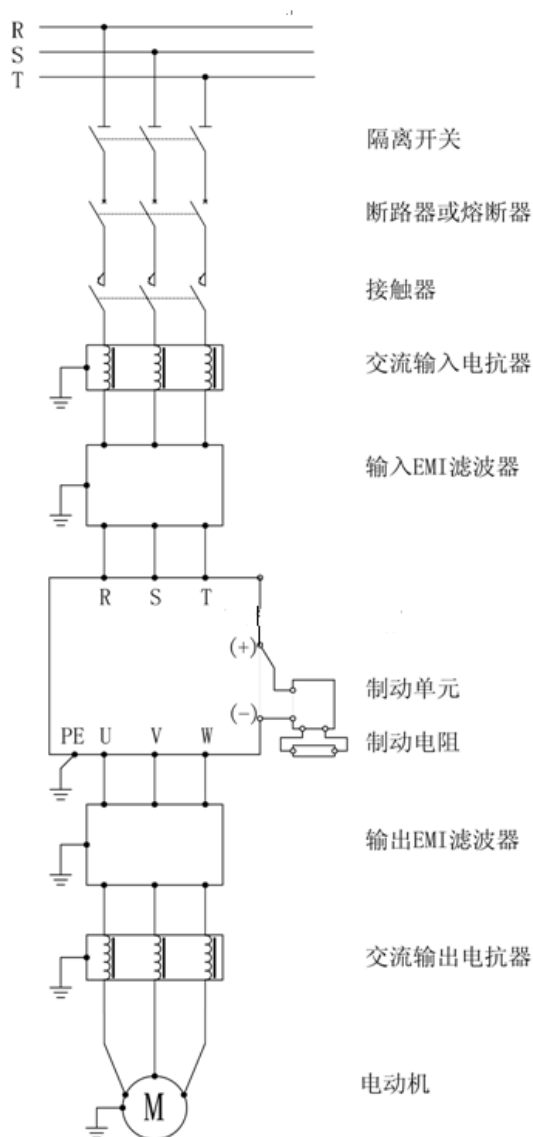


图 7-2 3030G 及以上外围设备连接图

7.2 外围设备的功能说明

表 7-1 各外围设备的作用说明

外设与任选项	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起 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*者为任选项。

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15kw及以下机型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。18.5kw至93kw，可选配制动单元。110kw及以上机型均无内置制动单元，如需能耗制动，则需外接制动单元。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)	电压 (V)	电机功率 (kW)	电阻阻值 (Ω)	电阻功率 (kW)
三相380	0.75	300	0.4	三相380	93	20/3	18
	1.5	300	0.4		110	20/3	18
	2.2	200	0.5		132	20/4	24
	4	200	0.5		160	13.6/4	36
	5.5	100	0.8		185	13.6/4	36
	7.5	75	0.8		200	13.6/5	45
	11	50	1		220	13.6/5	45
	15	40	1.5		250	13.6/5	45
	18.5	30	4		280	13.6/6	54
	22	30	4		315	13.6/6	54
	30	20	6		355	13.6/7	63
	37	16	9		400	13.6/8	72
	45	13.6	9		450	13.6/8	81
	55	20/2	12		500	13.6/8	100
	75	13.6/2	18				

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），Pb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：

$$0.7 \times Pr = Pb \times D$$

公式中Pr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：

表 7-3 制动率参考表

应用场合	电梯	开卷和取卷	离心机	偶然制动负载	一般应用
制动率	20%~30%	20~30%	50%~60%	5%	10%

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，大容量機種更为明显，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。

7.2.4 电容箱

该选件是专门用于电源有时停电时间较大（大于 20ms）时需要连续运行的场合，

可向本公司订购，在订购时需要说明实际负载的大小、停电后需要连续运行的时间，以便本公司制造。

因加装此选件后对机内个别参数会产生影响，故不推荐用户自行配备。

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，更不可随意拔掉接插件，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）

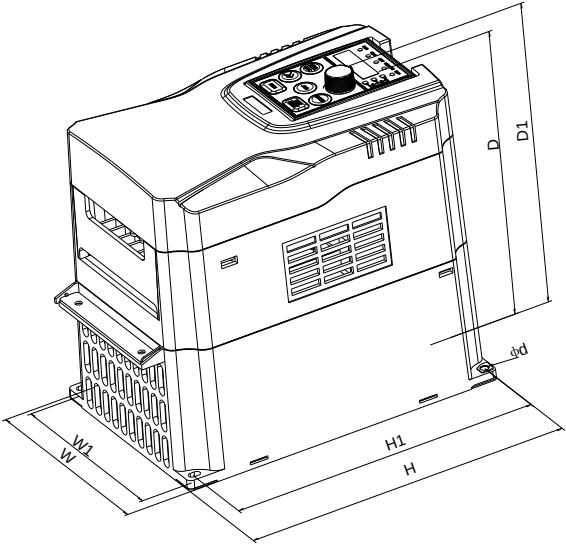


图 A1-1 外形示意图

表 A1-1 外形尺寸（单位： mm）

规格	H	H1	W	W1	D	D1	d
3R75GB/32R2PB ~32R2GB/3004PB	185	175	120	110	162	172	4.5
3004GB/35R5PB ~35R5GB/37R5PB-N	195	182	130	119	175	185	4.5
37R5GB/3011PB ~3011GB/3015PB-SJ	255	238	180	166	191	200	7
3015GB/3018PB ~ 3022GB/3022PB-SJ	295	284	180	135	210	220	6

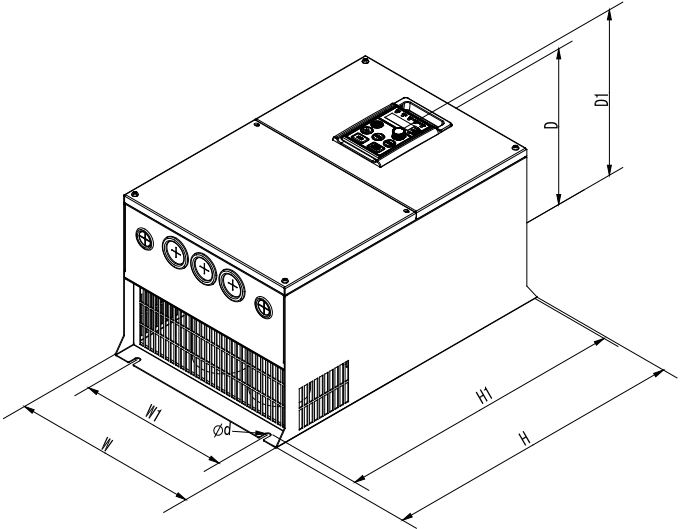


图 A1-2 外形示意图

表 A1-2 外形尺寸（单位：mm）

规格	H	H1	W	W1	D	D1	d
3030P-N,3030G/3037P~3037G/3045P-N	460	440	285	230	188	203	8
3045G/3055P-N~3055G/3075P-N	535	512	320	180	231	250	8
3075G/3093P-N~3093G/3110P-N	560	542	375	245	274	292	8
3110G/3132P-N~3132G-N	657	630	458	338	285	303	10
3160P-N~3200G/3220P-N	809	783	520	420	360	378	10

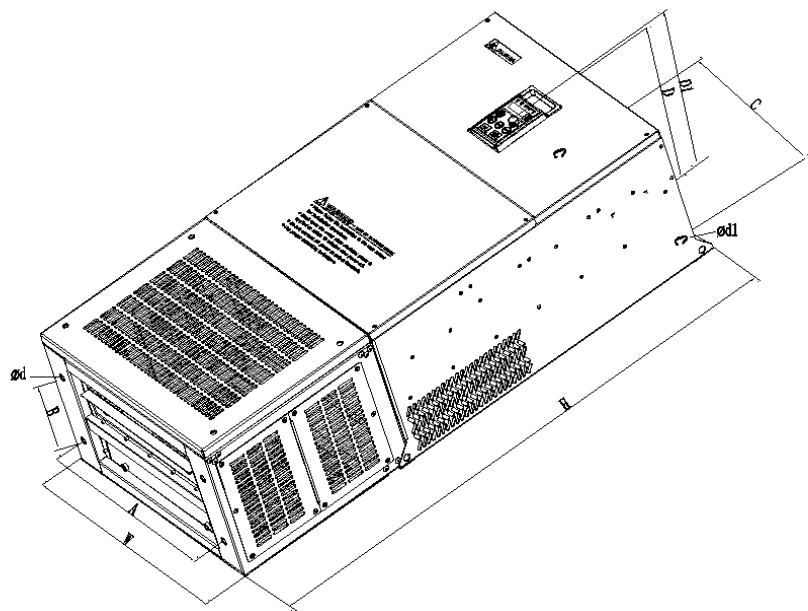


图 A1-3 外形示意图

表 A1-3 外形尺寸（单位：mm）

规格	H	W	D	D1	A	B	C	Φd	Φd1
3220G/3250P-N~3250G/3280P-N	1274	620	385	404	550.5	239	420	14	12
3280G/3315P-N~3400G/3450P-N	1607	800	412	430	732	266	300+300	14	12
3450G/3500P-N~3630G-N	1800	1000	480	498	900	300	/	22	/

附录2 技术规范

机型信息

系列	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)
A6/A6T	3R75GB/31R5PB	3PH 380V 50/60Hz 电压范围：304~456V 电压失衡率：小于 3% 频率失衡率：小于±5%	1.6/3.2	3.7/5.4	2.5/4.0	0.75/1.5
	31R5GB/32R2PB		3.2/4.8	5.4/7.0	4.0/6.0	1.5/2.2
	32R2GB/3004PB		4.8/6.0	7.0/10.7	6.0/9.0	2.2/4
	3004GB/35R5PB		6.0/8.6	10.7/15.5	9.0/13	4/5.5
	35R5GB/37R5PB		8.6/11.2	15.5/20.5	13.0/17.0	5.5/7.5
	37R5GB/3011PB		11.2/17.0	20.5/26.0	17.0/25.0	7.5/11
	3011GB/3015PB		17.0/21.0	26.0/35.0	25.0/32.0	11/15
	3015GB/3018P		21.0/24.0	35.0/38.5	32.0/37.0	15/18.5
	3018GB/3022PB		24.0/30.0	38.5/46.5	37.0/45.0	18.5/22
	3022GB		30.0	46.5	45.0	22
	3030P		40.0	62.0/	60.0	30
	3030G/3037P		40.0/50.0	62.0/76.0	60.0/75.0	30/37
	3037G/3045P		50.0/60.0	76.0/92.0	75.0/90.0	37/45
	3045G/3055P		60.0/72.0	92.0/113.0	90.0/110.0	45/55
	3055G		72.0	113.0	110.0	55
	3075P		100.0	157.0	152.0	75
	3075G/3093P		100.0/116.0	157.0/180.0	152.0/176.0	75/93
	3093G/3110P		116.0/138.0	180.0/214.0	176.0/210.0	93/110
	3110G/3132P		138.0/167.0	214.0/256.0	210.0/253.0	110/132
	3132G/3160P		167.0/200.0	256.0/307.0	253.0/304.0	132/160
	3160G/3185P		200.0/230.0	307.0/350.0	304.0/342.0	160/185.0
	3185G/3200P		230.0/250.0	350.0/385.0	342.0/380.0	185.0/200.0
	3200G/3220P		250.0/280.0	385.0/430.0	380.0/426.0	200.0/220.0
	3220G/3250P		280.0/320.0	430.0/500.0	426.0/480.0	220.0/250.0
	3250G/3280P		320.0/342.0	500.0/548.0	480.0/520.0	250.0/280.0
	3280G/3315P		342.0/395.0	548.0/625.0	520.0/600.0	280.0/315.0
	3315G/3355P		395.0/445.0	625.0/710.0	600.0/680.0	315.0/355.0
	3355G/3400P		445.0/500.0	710.0/760.0	680.0/750.0	355.0/400.0
	3400G/3450P		500.0/565.0	760.0/830.0	750.0/820.0	400.0/450.0
	3450G/3500P		565.0/625.0	830.0/910.0	820.0/900.0	450.0/500.0
	3500G/3560P		625.0/690.0	910.0/970.0	900.0/950.0	500.0/560.0

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 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、模拟输出AO2 控制、高速脉冲(DO) 输出控制、参数初始化

○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四章、第五章相关描述，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

○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、模拟输出AO2 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: Y1 输出控制
	BIT1: Y2 输出控制
	BIT2: RELAY1 输出控制
	BIT3: RELAY2 输出控制
	BIT4: Y 输出控制
	BIT5: VY1
	BIT6: VY2
	BIT7: VY3
	BIT8: VY4
	BIT9: VY5

模拟量输出AO1、AO2，高速脉冲输出DO控制：当模拟量输出AO1、AO2，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 %
AO2	2003H	
脉冲输出	2004H	

参数初始化：当需要通过上位机实现对变频器的参数初始化操作时，需要使用该功能。

如果PP.00(用户密码) 不为0，则首先需要通过通讯进行密码校验，校验通过后，在30秒内，上位机进行参数初始化操作。

通讯进行用户密码校验的通讯地址为1F00H，直接将正确的用户密码写入该地址，则可以完成密码校验
通讯进行参数初始化的地址为1F01H，其数据内容定义如下：

参数初始化通讯地址	命令功能
1F01H	1: 恢复出厂参数
	2: 清楚记录信息
	4: 恢复用户备份参数
	501: 备份用户当前参数

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	*****

◆ Modbus-RTU 通讯协议

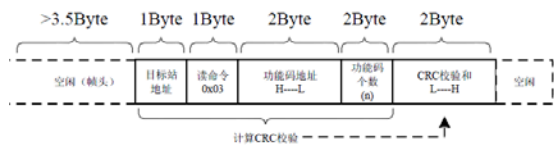
○协议内容：

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。

○通讯资料结构(PA.05设为标准MODBUS协议):

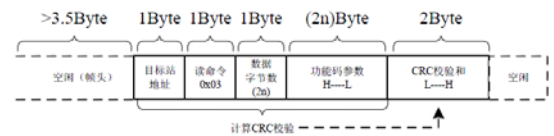
变频器系列的Modbus-RTU 协议通讯数据格式如下，变频器只支持Word型参数的读或写，对应的通讯读操作命令为0x03；写操作命令为0x06，不支持字节或位的读写操作。

主站读命令帧：

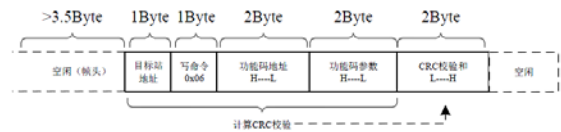


理论上，上位机可以一次读取连续的几个功能码（即其中n 最大可达12 个），但要注意不能跨过本功能码组的最后一个功能码，否则会答复出错。

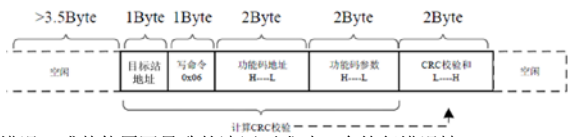
从站读应答帧：



主站写命令帧：

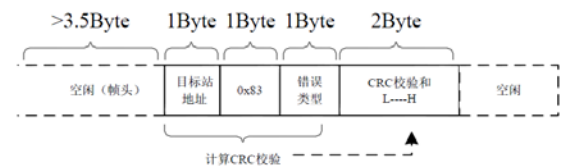


从站写应答帧：

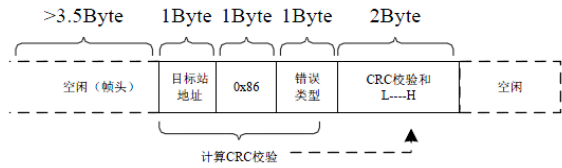


若从机检测到通讯帧错误，或其他原因导致的读写不成功，会答复错误帧。

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。

数据帧字段描述：

标识符	名称	描述
START	起始	帧之间的空闲时间超过3.5字节
ADR	地址	通信地址范围：1~247， 0=广播地址
CMD	指令码	03：读取从机参数 06：写入从机参数
CMD ADR H	地址高位	交流驱动器中的参数地址为十六进制表示法，分为功能代码和非功能代码（如运行状态参数、运行命令等），见地址定义。发送时的功能代码地址L，前高字节，后低字节。
CMD ADR L	地址低位	
CMD NO H	地址数高位	在此帧中读取的功能代码数。如果为1，则表示读取1个功能代码。传输时，高字节在前，低字节在后。该协议一次只能覆盖一个功能代码，没有该字段。
CMD NO L	地址数低位	
DATA H	数据高位	发送时，要响应的数据或要写入的数据，高字节在前，低字节在后。
DATA L	数据低位	
CRC LOW	校验低位	检测值：CRC16检查值。传输时，低字节优先，高字节次之。CRC CHK高比特计算方法在本节CRC校验中描述。
CRC HIGH	校验高位	
END	结束	3.5字节空闲时间

◆ 功能码参数地址标示规则

读写功能码参数，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。

各功能码参数高位地址：（含备用）

组号	名 称	RAM地址高位(仅写指令)	EEPROM地址高位
P0组	基本功能组	0x00	0xF0
P1组	第一电机参数组	0x01	0xF1
P2组	输入端子	0x04	0xF4
P3组	输出端子	0x05	0xF5
P4组	启停控制参数	0x06	0xF6
P5组	辅助功能	0x08	0xF8
P6组	PID 功能	0x0A	0xFA
P7组	摆频、定长和计数	0x0B	0xFB
P8组	多段速、PLC 功能	0x0C	0xFC
P9组	V/F控制参数	0x03	0xF3
PA组	通讯参数	0x0D	0xFD
PB组	故障与保护参数	0x09	0xF9
PC组	第二电机参数	0x42	0xA2
PD组	转矩控制参数	0x40	0xA0

PE组	矢量控制参数	0x02	0xF2
PF组	厂家参数		
PH组	人机界面组	0x07	0xF7
PL组	控制优化参数	0x45	0xA5
PP组	用户密码		0x1F
A0组	AIAO 校正	0x4C	0xAC
A1组	模拟量曲线设定	0x46	0xA6
A2组	用户可编程功能	0x47	0xA7
A3组	用户定制功能码		
A4组	虚拟IO	0x41	0xA1
A5组	点对点通信	0x48	0xA8
C0组	监视参数组	0x70	

设定与状态参数部分:

参数地址	参数描述
1000H	* 通信设定值 - 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）。

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
	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

◆ PA 组通讯参数说明

PA.00	波特率	出厂值	5
	设定范围	个位：MODBUS 波特率，其它位备用。	
		0: 300 bps 1: 600 bps 2: 1200 bps 3: 2400 bps 4: 4800 bps 5: 9600 bps 6: 19200 bps 7: 38400 bps 8: 57600 bps 9: 115200 bps	

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。

PA.01	数据格式	出厂值	0
	设定范围	0: 无校验：数据格式<8,N,2> 1: 偶检验：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（E16）。通常情况下，都将其设置成无效。如果在连续通讯的系统中，设置该参数，可以监视通讯状况。

PA.05	通讯协议选择	出厂值	0
	设定范围	0: 非标准的 Modbus-RTU 协议； 1: 标准的 Modbus-RTU 协议	

PA.05=1：选择标准的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）

规格	w	d
S2R4GB~S22R2GB	49±0.2	76.5±0.2
3R75GB~3004GB		
35R5GB 及以上	61±0.2	96.5±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

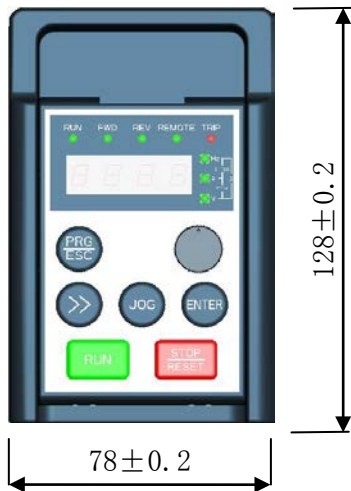
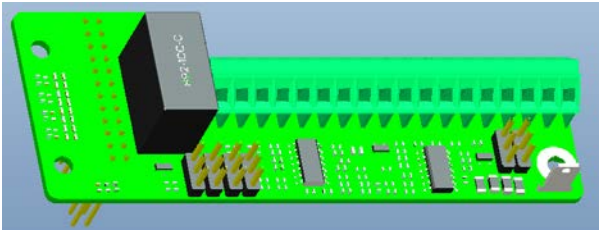


图 A4-2 托盘尺寸（单位：mm）

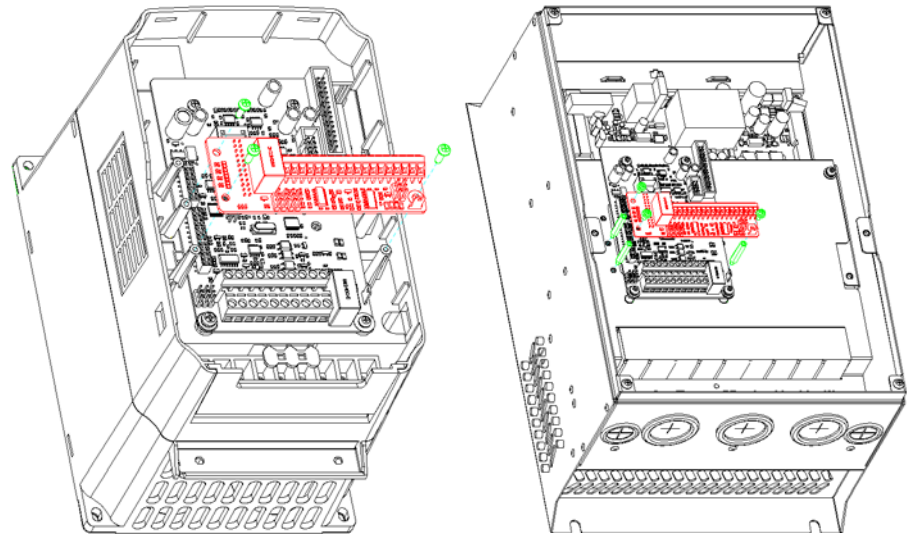
附录5 扩展卡

5.1 A6-PG01多功能 IO 扩展卡



0.75~18.5kW

22~400kW



A33PI01 IO扩展卡是阿尔法电气推出的与A6/A6T系列变频器配套使用的 I/O 扩展卡。它包含以下资源：

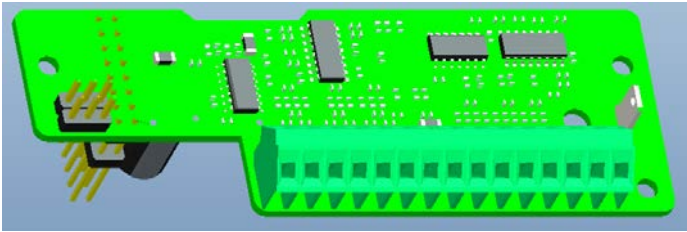
项目	规格	描述
输入端子	5 路数字信号输入	支持 -10V ~ 10V 电压输入信号
	1 路模拟电压信号输入	
输出端子	1 路继电器信号输出	
	1 路数字信号输出	
	1 路模拟信号输出	
通讯	CAN 通讯接口	支持 CAN 通讯协议

A33PI01 扩展卡外观和安装方式如图所示，请在变频器完全断电情况下安装。对 准 I/O 扩展卡和变频器控制板的扩展卡接口和定位孔；用螺丝固定。

A33PI01扩展卡端子功能说明如下表 所示：

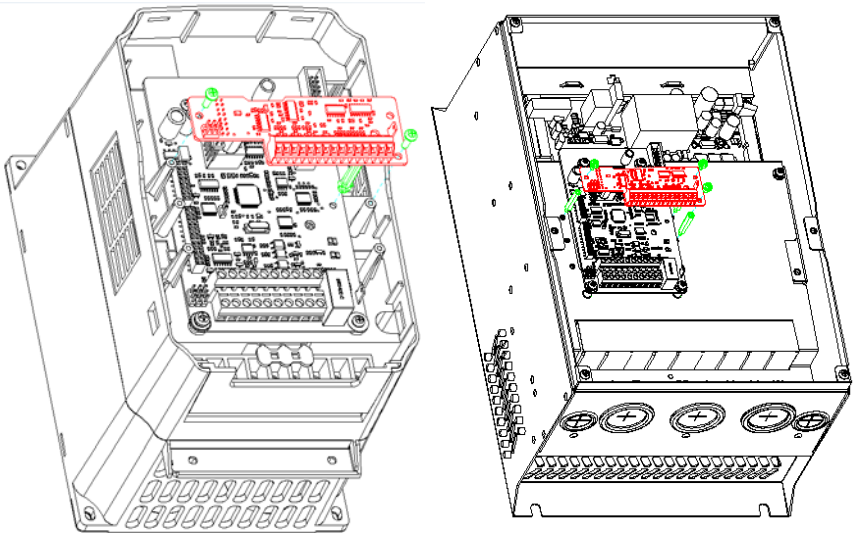
类别	端子 标号	名称	端子功能说明	规格
模拟 输入	AI3	模拟输入 3	接收模拟电压量输入。	1、可接受模拟电压输入和温度 检测电阻输入 2、输入电压范围：DC -10V ~ 10V 3、PT100，PT1000 温度传感器 4、用 SW4 决定输入方式，不能多种 功能同时使用
模拟 输出	AO2	模拟输出	提供模拟电压/电流输出，电压、电流 由拨码开关SW5选择，出厂默认输入 电压。	电流输出范围：0~20mA/4~20mA/ 电压输出范围：0~10V/2~10V 参考地：GND
多功能输 入端子	X6	多功能输入端子 6	可编程定义为多种功能的开关量输 入端子，详见输入端子功能介绍。	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
	X7	多功能输入端子 7		
	X8	多功能输入端子 8		
	X9	多功能输入端子 9		
	X10	多功能输入端子 10		
多功能输 出	Y2	开路集电极输出端 子	可编程定义为开关量输出端子。输出 端子功能介绍。	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，参考地：COM。
继电器输 出	RA	继电器输出	可编程定义为多种功能的继电器输 出端子	RA-RC：常开。 触点容量：， 250VAC/2A （COS Φ =1）， 250VAC/1A （COS Φ=0.4） 30VDC/1A
	RC			
CAN 通 讯	CNH/CNL	通讯接口端子	CAN 协议通讯端子	
PLC1	多功能输入 公共端	多功能输入端子公 共端	出厂与24V短接。	X 端子支持外部 24v 供电。
电源	24V	+24V 电源	对外提供+24V 电源 （参考地：COM）	最大输出电流 100mA
	GND	模拟信号参考地	模拟信号参考地	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	SW4	AI3 电压温度切换	AI3 电压、温度由拨码开关 SW4 选择， 出厂默认输入电压。	
	SW5	AO2 电压电流切换	AO2 电压、电流由拨码开关 SW5 选 择， 出厂默认输入电压。	
	SW2	PLC 端子切换	PLC 端子接 24v、COM 由 SW2 选择， 出厂默认短接到 24V。	
	J3/J7	温度检测 PT100， PT1000 切换	J3 跳线在上侧，同时 J7 跳线在左侧， 设置为 PT100，否则为 PT1000。出厂 默认为 PT100。	需要设置 PB.56 功能码。
	SW1	CAN 终端匹配电阻	出厂默认没有接匹配电阻	

5.2 通用编码器扩展卡使用说明：



0.75~18.5kW

22~400kW



配备了多种通用编码器扩展卡（即 PG 卡），作为选配件使用，是变频器做闭环矢量 控制的必选件，根据编码器输出形式选择相应的 PG 卡，具体型号如下：

扩展卡	描述
A6-PG01	差分输入 PG 卡，带 1:1 分频输出
A6-PG04	旋转变压器 PG 卡

A33PG01 差分编码器PG卡

序号	信号	描述
1	A+	编码器输出 A 信号正
2	A-	编码器输出 A 信号负
3	B+	编码器输出 B 信号正
4	B-	编码器输出 B 信号负
5	Z+	编码器输出 Z 信号正
6	Z-	编码器输出 Z 信号负

序号	信号	描述
7	5V	对外提供5V/100mA 电源
8	COM	电源地
9	PE	屏蔽接线端

A33PG04旋转变压器 PG 卡

序号	信号	描述
1	EXC1	旋转变压器激励负
2	EXC1	旋转变压器激励负
3	SIN	旋转变压器反馈 SIN 正
4	SIN	旋转变压器反馈 SIN 正
5	COS	旋转变压器反馈 COS 正
6	COS	旋转变压器反馈 COS 正
7	5V	对外提供5V/100mA 电源
8	COM	电源地
9	PE	屏蔽接线端

附录6 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:	