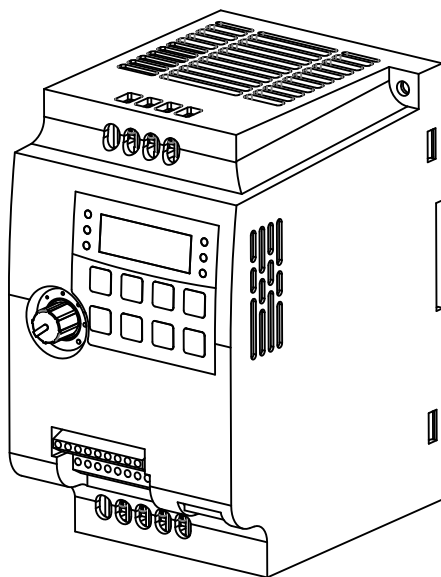


200MN系列变频器

使用说明书



控制和保护您的电机

control and protect your motor

前言

- (1) 感谢您购买我公司生产的变频器,本系列变频器是一款通用高性能矢量变频器，可用于控制和调节三相交流异步电机的速度，它具备良好的负载适应性，高精度速度控制性，低速高转矩输出特性，较好的过载能力，同时本机还提供丰富的设置功能，可广泛应用于纺织，机床，包装，风机，水泵，造纸等各种自动化生产设备中。
- (2) 为充分发挥变频器的功能，确保使用者的安全，请详细研读本操作说明书，并将此说明书交到最终用户手中，妥善保管。
- (3) 本使用说明书中的图例仅为说明，可能会与您订购的产品有所不同。
- (4) 由于产品升级和不断改善带来的产品发生变更，本手册因此产生的内容变更，恕不另行通知。
- (5) 如果您使用中仍有一些使用问题不明或对说明书描述有所疑惑，请与本公司联系获取技术支持。
- (6) 由于损坏或遗失而需要订购使用说明书时，请与本公司各区域代理商联系，也可直接与本公司客户服务中心联系，或可登陆我公司网站下载电子版。
- (7) 箱内应包含：您订购的机器，产品合格证，用户操作手册。产品在运输过程中如有破损情况，产品规格与实物不符或发现某种遗漏，请与本公司或您的供货商联系解决。

简介

本系列变频器概要功能和说明：

- (1) 丰富的电压等级：支持单相 220V、三相 220V、三相 380V、三个电压等级。
- (2) 丰富的控制方式：除有速度传感器矢量控制、无速度传感器矢量控制、V/F 控制外，还支持 V/F 分离控制。
- (3) 现场总线：支持 Modbus-RTU。
- (4) 全新的无速度传感器矢量控制算法

全新的 SVC（无速度传感器矢量控制）带来更好的低速稳定性，更强的低频带载能力，而且支持 SVC 的转矩控制。

功能	描述
快速限流	避免变频器频繁的出现过流故障
双电机切换	具备两组电机参数，可实现两个电机切换控制
恢复用户参数	该功能支持客户自行保存或恢复自己设定的参数
更高精度的 AIAO	通过出厂校正（亦可现场校正），AIAO 精度可达 20mv 以内
用户定制参数显示	用户可定制需要显示的功能参数
用户变更参数显示	用户可查看经过修改后的功能参数
故障处理方式可选	用户可根据需要，确定特定故障发生后，变频器的动作方式：自由停机、减速停机、继续运行。也可选择继续运行时的频率。
PID 参数切换	具备两组 PID 参数，可通过端子切换或根据偏差自动切换
PID 反馈丢失检测	设定 PID 反馈丢失检测值，实现对 PID 运行时的保护
DIDO 正反逻辑	用户自主设定 DIDO 的正反逻辑
DIDO 响应延迟	用户自主设定 DIDO 响应延迟时间
瞬停不停	保证变频器在瞬间停电或电压突然降低时维持变频器短时间内继续运行
定时运行	支持最大 6500 分钟定时运行

目 录

第一章 安全信息及注意事项 1

 1.1 安全事项 1

 1.2 注意事项 2

第二章 产品信息4

 2.1 命名规则 4

 2.2 铭牌 4

 2.3 额定适配参数 4

 2.4 技术规范 4

 2.5 产品安装孔位尺寸 6

 2.7 变频器的日常保养与维护 7

 2.8 制动组件选型指南 7

第三章 机械与电气安装 7

 3.1 机械安装 8

 3.2 电气安装 8

第四章 操作与显示12

 4.1 操作与显示界面介绍 12

 4.2 功能码查看、修改方法说明 13

 4.3 参数显示方式 13

 4.4 用户定制参数操作方式 14

 4.5 状态参数的查看方法 14

 4.6 密码设置 15

 4.7 电机参数自动调谐 15

第五章 功能参数表16

第六章 EMC（电磁兼容性）42

 6.1 定义 42

 6.2 EMC 标准介绍 42

 6.3 EMC 指导 42

第七章 故障诊断及对策44

 7.1 故障报警及对策 44

 7.2 常见故障及其处理方法 49

附录 A：200MN Modbus 通讯协议 51

第一章 安全信息及注意事项

安全定义：在本手册中，安全注意事项分以下两类：

 **危险**：由于没有按要求操作造成的危险，可能导致重伤，甚至死亡的情况。

 **注意**：由于没有按要求操作造成的危险，可能导致中度伤害或轻伤，及设备损坏的情况。

请用户在安装、调试和维修本系统时，仔细阅读本章，务必按照本章内容所要求的安全注意 事项进行操作。如出现因违规操作而造成的任何伤害和损失均与本公司无关。

1.1 安全事项

1.1.1 安装前：

 **危险**

- (1) 开箱时发现控制系统进水、部件缺少或有部件损坏时，请不要安装！
- (2) 装箱单与实物名称不符时，请不要安装！

 **危险**

- (1) 搬运时应该轻抬轻放，否则有损害设备的危险！
- (2) 有损伤的驱动器或缺件的变频器请不要使用。有受伤的危险！
- (3) 不要用手触及控制系统的元器件，否则有静电损坏的危险！

1.1.2 安装时：

 **危险**

- (1) 请安装在金属等阻燃的物体上；远离可燃物。否则可能引起火警！
- (2) 不可随意拧动设备元件的固定螺栓，特别是带有红色标记的螺栓！

 **注意**

- (1) 不能让导线头或螺钉掉入驱动器中。否则引起驱动器损坏！
- (2) 请将驱动器安装在震动少，避免阳光直射的地方。
- (3) 两个以上变频器置于同一个柜子中时，请注意安装位置，保证散热效果。

1.1.3 配线时：

 **危险**

- (1) 必须遵守本手册的指导，由专业电气工程施工，否则会出现意想不到的危险！
- (2) 变频器和电源之间必须有断路器隔开，否则可能发生火灾！
- (3) 接线前请确认电源处于零能量状态，否则有触电的危险！
- (4) 请按标准对变频器进行正确规范接地，否则有触电危险！

 **危险**

- (1) 绝不能将输入电源连接到变频器的输出端子（U、V、W）上。注意接线端子的标记，
- (2) 不要接错线！否则引起驱动器损坏！
- (3) 确保所配线路符合 EMC 要求及所在区域的安全标准。所用导线线径请参考手册的建议。否则可能发生事故！
- (4) 绝不能将制动电阻直接接于直流母线（+）、（-）端子之间。否则引起火警！
- (5) 编码器必须使用屏蔽线，且屏蔽层必须保证单端可靠接地！

1.1.4 上电前：



- (1) 请确认输入电源的电压等级是否和变频器的额定电压等级一致；电源输入端子（R、S、T）和输出端子（U、V、W）上的接线位置是否正确；并注意检查与驱动器相连接的外围电路中是否有短路现象，所连线路是否紧固，否则引起驱动器损坏！
- (2) 变频器的任何部分无须进行耐压试验，出厂时产品已作过此项测试。否则引起事故！



- (3) 变频器必须盖好盖板后才能上电。否则可能引起触电！
- (4) 所有外围配件的接线必须遵守本手册的指导，按照本手册所提供电路连接方法正确接线。否则引起事故！

1.1.5 上电后：



- (1) 上电后不要打开盖板。否则有触电的危险！
- (2) 不要用湿手触摸驱动器及周边电路。否则有触电危险！
- (3) 不要触摸变频器的任何输入输出端子。否则有触电危险！
- (4) 上电初，变频器自动对外部强电回路进行安全检测，此时，绝不能触摸驱动器 U、V、W 接线端子或电机接线端子，否则有触电危险！

1.1.6 运行中：



- (1) 请勿触摸散热风扇及放电电阻以试探温度。否则可能引起灼伤！
- (2) 非专业技术人员请勿在运行中检测信号。否则可能引起人身伤害或设备损坏！



- (3) 变频器运行中，应避免有东西掉入设备中。否则引起设备损坏！
- (4) 不要采用接触器通断的方法来控制驱动器的启停。否则引起设备损坏！

1.1.7 保养时：



- (1) 请勿带电对设备进行维修保养。否则有触电危险！
- (2) 确认在变频器电压低于 DC36V 时才能对驱动器实施保养及维修，以断电后两分钟为准。否则电容上的残余电荷对人会造成伤害！
- (3) 没有经过专业培训的人员请勿对变频器实施维修保养。否则造成人身伤害或设备损坏！
- (4) 更换变频器后必须进行参数的设置，所有可插拔插件必须在断电情况下插拔！

1.2 注意事项

1.2.1 电机绝缘检查

电机在首次使用、长时间放置后的再使用之前及定期检查时，应做电机绝缘检查，防止因电机绕组的绝缘失效而损坏变频器。绝缘检查时一定要将电机连线从变频器分开，建议采用 500V 电压型兆欧表，应保证测得绝缘电阻不小于 5MΩ。

1.2.2 电机的热保护

若选用电机与变频器额定容量不匹配时，特别是变频器额定功率大于电机额定功率时，务必调整变频器内电机保护相关参数值或在电机前加装热继电器以对电机保护。

1.2.3 工频以上运行

本变频器可提供 0Hz ~ 3200Hz 的输出频率。若客户需在 50Hz 以上运行时，请考虑机械装置的承受力。

1.2.4 机械装置的振动

变频器在一些输出频率处，可能会遇到负载装置的机械共振点，可通过设置变频器内跳跃频率参数来避开。

1.2.5 关于电动机发热及噪声

因变频器输出电压是 PWM 波，含有一定的谐波，因此电机的温升、噪声和振动同工频运行 相比会略有增加。

1.2.6 输出侧有压敏器件或改善功率因数的电容的情况

变频器输出是 PWM 波，输出侧如安装有改善功率因数的电容或防雷用压敏电阻等，易引发 变频器瞬间过电流甚至损坏变频器。请不要使用。

1.2.7 变频器输入、输出端所用接触器等开关器件

若在电源和变频器输入端之间加装接触器，则不允许用此接触器来控制变频器的启停。一定 需要用该接触器控制变频器启停时，间隔不要小于一个小时。频繁的充放电易降低变频器内电 容器的使用寿命。若输出端和电机之间装有接触器等开关器件，应确保变频器在无输出时进行通断 操作，否则易造成变频器内模块损坏。

1.2.8 额定电压值以外的使用

不适合在手册所规定的允许工作电压范围之外使用本系列变频器，易造成变频器内器件损坏。如果需要，请使用相应的升压或降压装置进行变压处理。

1.2.9 三相输入改成两相输入

不可将本产品的三相变频器改为两相使用。否则将导致故障或变频器损坏。

1.2.10 雷电冲击保护

本系列变频器内装有雷击过电流保护装置，对于感应雷有一定的自我保护能力。对于雷电频 发处客户还应在变频器前端加装保护。

1.2.11 海拔高度与降额使用

在海拔高度超过 1000m 的地区，由于空气稀薄造成变频器的散热效果变差，有必要降额使用。此情况请向我公司进行技术咨询。

1.2.12 关于适配电机

- (1) 标准适配电机为四极鼠笼式异步感应电机。若非上述电机请一定按电机额定电流选配变频器。
- (2) 非变频电机的冷却风扇与转子轴是同轴连接，转速降低时风扇冷却效果降低，因此，电机出现过热的场合应加装强排气扇或更换为变频电机；
- (3) 变频器已经内置适配电机标准参数，根据实际情况有必要进行电机参数辨识或修改缺省值以尽量符合实际值，否则会影响运行效果及保护性能；
- (4) 由于电缆或电机内部出现短路会造成变频器报警，甚至炸机。因此，请首先对初始安装的电机及电缆进行绝缘短路测试，日常维护中也需经常进行此测试。注意，做这种测试时务必将变频器与被测试部分全部断开。

第二章 产品信息

2.1 命名规则

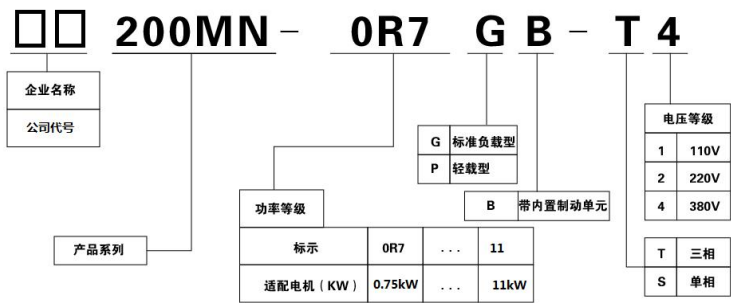


图 2-1 命名规格

2.2 铭牌

MODEL: 200MN-OR7GB-T4

POWER: 0.75kW

INPUT: 3PH AC380V 50Hz/60Hz

OUTPUT: 3PH ACOV~380V 0Hz~300Hz 2.4A

S/N: Code bar

图 2-2 铭牌

2.3 额定适配参数

表 2-1 200MN 变频器型号与技术数

变频器型号	电源容量 kVA	输入电流 A	输出电流 A	适配电机 kW HP	
单相电源：220V，50/60Hz					
200MN-0R4GB-S2	1.0	5.4	2.3	0.4	0.5
200MN-0R7GB-S2	1.5	8.2	4.0	0.75	1
200MN-1R5GB-S2	3.0	14.0	7.0	1.5	2
200MN-2R2GB-S2	4.0	23.0	9.6	2.2	3
三相电源：380V，50/60Hz					
200MN-0R7GB-T4	1.5	3.4	2.1	0.75	1
200MN-1R5GB-T4	3.0	5.0	3.8	1.5	2
200MN-2R2GB-T4	4.0	5.8	5.1	2.2	3
200MN-3R7GB-T4	5.9	10.5	9.0	3.7	5
200MN-5R5GB-T4	8.9	14.6	13	5.5	7.5
200MN-7R5GB-T4	11	20.5	17	7.5	10
200MN-11GB-T4	17	26	25	11	15
200MN-15GB-T4	21	35	32	15	20
200MN-18R5GB-T4	24	38.5	37	18.5	25

2.4 技术规范

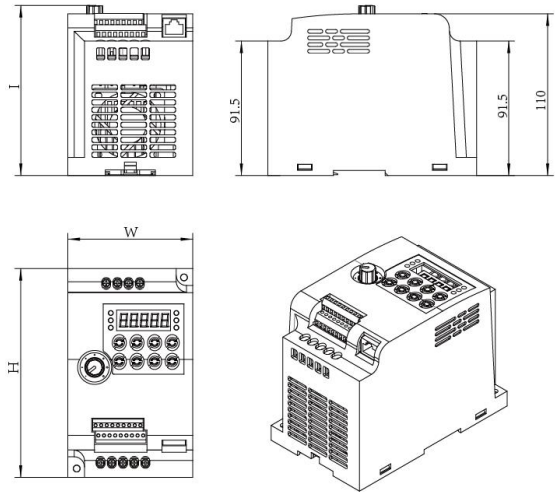
表 2-2 变频器技术规范

项目		规格
基 本 功 能	最高频率	矢量控制：0 ~ 300Hz V/F 控制：0 ~ 3200Hz
	载波频率	0.5kHz ~ 16kHz 可根据负载特性，自动调整载波频率。
	输入频率分辨率	数字设定：0.01Hz 模拟设定：最高频率 $\times$ 0.025%
	控制方式	开环矢量控制（SVC） 闭环矢量控制（FVC）V/F 控制
	启动转矩	G 型机：0.5Hz/150%（SVC）；0Hz/180%（FVC） P 型机：0.5Hz/100%
	调速范围	1 : 100（SVC） 1 : 1000（FVC）
	稳速精度	$\pm 0.5\%$ （SVC） $\pm 0.02\%$ （FVC）
	转矩控制精度	$\pm 5\%$ （FVC）
	过载能力	G 型机：150%额定电流 60s；180%额定电流 3s。 P 型机：120%额定电流 60s；150%额定电流 3s。
	转矩提升	自动转矩提升；手动转矩提升 0.1%~30.0%
	V/F 曲线	三种方式：直线型；多点型；N 次方型 V/F 曲线 (1.2 次方、1.4 次方、1.6 次方、1.8 次方、2 次方)
	V/F 分离	2 种方式：全分离、半分离
	加减速曲线	直线或 S 曲线加减速方式。四种加减速时间， 加减速时间范围 0.0~6500.0s
	直流制动	直流制动频率：0.00Hz~最大频率 制动时间：0.0s~36.0s 制动动作 电流值：0.0%~100.0%
	点动控制	点动频率范围：0.00Hz~50.00Hz。 点动加减速时间 0.0s~6500.0s。
	简易 PLC、多段速运行	通过内置 PLC 或控制端子实现最多 16 段速运行
	内置 PID	可方便实现过程控制闭环控制系统
	自动电压调整（AVR）	当电网电压变化时，能自动保持输出电压恒定
	过压过流失速控制	对运行期间电流电压自动限制，防止频繁过流过压跳闸
个 性 化 功 能	快速限流功能	最大限度减小过流故障，保护变频器正常运行
	转矩限定与控制	“挖土机”特性，对运行期间转矩自动限制，防止频繁过流跳闸；闭环矢量模式可实现转矩控制
	现场总线	标准 ModBus
	出色的性能	以高性能的电流矢量控制技术实现电机控制
	瞬停不停	瞬时停电时通过负载回馈能量补偿电压的降低，维持变频器短时间内继续运行
运 行	快速限流	避免变频器频繁的出现过流故障
	定时控制	定时控制功能：设定时间范围 0.0Min ~ 6500.0Min
	多电机切换	2 组电机参数，可实现 2 个电机切换控制
	命令源	操作面板给定、控制端子给定、串行通讯口给定。可通过多种方式切换
	频率源	10 种频率源：数字给定、模拟电压给定、模拟电流给定、脉冲给定、串行口给定。可通过多种方式切换

	辅助频率源	10 种辅助频率源。可灵活实现辅助频率微调、频率合成
	输入端子	标准： 5 个数字输入端子，其中 1 个支持最高 100kHz 的高速脉冲输入 1 个支持 0~10V 电压输入或 4~20mA 电流输入
	输出端子	标准： 1 个数字输出端子 1 个继电器输出端子 1 个模拟输出端子，支持 0~20mA 电流输出或 0~10V 电压输出
显 示 与 键 盘 操 作	LED 显示	显示参数
	按键锁定和功能选择	实现按键的部分或全部锁定，定义部分按键的作用范围，以防止误操作
	保护功能	上电电机短路检测、输入输出缺相保护、过流保护、过压保护、欠压保护、过热保护、过载保护等
使 用 环 境	使用场所	室内，不受阳光直晒，无尘埃、腐蚀性气体、可燃性气体、油雾、水蒸汽、滴水或盐份等
	海拔高度	低于 1000m
	环境温度	-10℃~+40℃（环境温度在 40℃~50℃，请降额使用）
	湿度	小于 95%RH，无水珠凝结
	振动	小于 5.9m/s ² （0.6g）
	存储温度	-20℃~+60℃

2.5 产品安装孔位尺寸

2.5.1 产品尺寸



变频器型号	高 (H)	宽 (W)	深 (L)	包装尺寸 (mm)	装箱数	重量	
单相电源：220V，50/60Hz						净重	毛重
200MN-0R7GB-S2	142	85	115.7	188*126*165	8	0.9	1.1
200MN-1R5GB-S2	142	85	115.7	188*126*165	8	0.9	1.1
200MN-2R2GB-S2	142	85	115.7	188*126*165	8	0.9	1.1

三相电源：380V，50/60Hz							
200MN-0R7GB-T4	142	85	115.7	188*126*165	8	0.9	1.1
200MN-1R5GB-T4	142	85	115.7	188*126*165	8	0.9	1.1
200MN-2R2GB-T4	142	85	115.7	188*126*165	8	0.9	1.1
200MN-3R7GB-T4	186	125	159	210*110*165	8	1.7	2.1
200MN-5R5GB-T4	186	125	159	210*110*165	8	1.8	2.2
200MN-7R5GB-T4	248	160	174	285*220*235	4	3.2	3.8
200MN-11GB-T4	248	160	174	285*220*235	4	3.2	3.8
200MN-15GB-T4	322	208	190	410*310*300	1	6.4	7.0
200MN-18R5GB-T4	322	208	190	410*310*300	1	6.6	7.2

2.7 变频器的日常保养与维护

2.7.1 日常保养

由于环境的温度、湿度、粉尘及振动的影响，会导致变频器内部的器件老化，导致变频器潜在的故障发生或降低了变频器的使用寿命。因此，有必要对变频器实施日常和定期的保养及维护。

日常检查项目：

- | | |
|--------------------|------------------|
| (1)电机运行中声音是否发生异常变化 | (2)电机运行中是否产生了振动 |
| (3)变频器安装环境是否发生变化 | (4)变频器散热风扇是否正常工作 |
| (5)变频器是否过热 | |

2.7.2 定期检查

定期检查项目：

- | | |
|------------------|--------------|
| (1)检查风道，并定期清洁 | (2)检查螺丝是否有松动 |
| (3)检查接线端子是否有拉弧痕迹 | |

2.7.3 变频器的存贮

用户购买变频器后，暂时存贮和长期存贮必注意以下几点：

- 1：存贮时尽量按原包装装入本公司的包装箱内。
- 2：长时间存放会导致电解电容的劣化，必须保证在 2 年之内通一次电，通电时间至少 5 小时，输入电压必须用调压器缓缓升高至额定值。

2.8 制动组件选型指南

表 2-7 200MN 变频器制动组件选型表

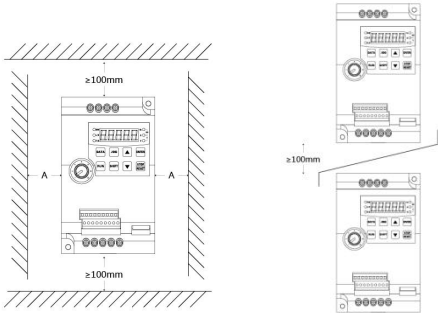
变频器型号	制动电阻推荐功率	制动电阻推荐阻值	制动单元	备 注
单相 220V				
200MN-0R4GB-S2	80W	≥200Ω	标准内置	无特殊说明
200MN-0R7GB-S2	80W	≥150Ω		
200MN-1R5GB-S2	100W	≥100Ω		
200MN-2R2GB-S2	100W	≥70Ω		
三相 380V				
200MN-0R7GB-T4	150W	≥300Ω	标准内置	无特殊说明
200MN-1R5GB-T4	150W	≥220Ω		
200MN-2R2GB-T4	250W	≥200Ω		
200MN-3R7GB-T4	300W	≥130Ω		
200MN-5R5GB-T4	400W	≥90Ω		
200MN-7R5GB-T4	500W	≥65Ω		
200MN-11GB-T4	800W	≥43Ω		
200MN-15GB-T4	1000W	≥32Ω		
200MN-18R5GB-T4	1300W	≥25Ω		

第三章 机械与电气安装

3.1 机械安装

3.1.1 安装环境：

- (1) 环境温度：周围环境温度对变频器寿命有很大影响，不允许变频器的运行环境温度超 过允许温度范围（-10℃～50℃）。
- (2) 将变频器装于阻燃物体的表面，周围要有足够空间散热。变频器工作时易产生大量热 量。并用螺丝垂直安装在安装支座上。
- (3) 请安装在不易振动的地方。振动应不大于 0.6G。特别注意远离冲床等设备。
- (4) 避免装于阳光直射、潮湿、有水珠的地方。
- (5) 避免装于空气中有腐蚀性、易燃性、易爆性气体的场所。
- (6) 避免装在有油污、多灰尘、多金属粉尘的场所。



单体安装图 上下安装图

图 3-1200MN 变频器安装示意图

功率等级	安装尺寸	
	B	A
≤15kW	≥100mm	可以不作要求

3.1.2 机械安装需要关注的是散热问题。

所以请注意以下几点：

- (1) 请垂直安装变频器，便于热量向上散发。但不能倒置。若柜内有较多变频器时，最好 是并排安装。在需要上下安装の場合，请参考图 3-1 的示意，安装隔热导流板。
- (2) 安装空间遵照图 3-1 所示，保证变频器的散热空间。但布置时请考虑柜内其它器件的散 热情况。
- (3) 安装支架一定是阻燃材质。
- (4) 对于有金属粉尘应用场合，建议采用散热器柜外安装方式。此时全密封的柜内空间要 尽可能大。

3.2 电气安装

3.2.1 主电路端子及接线

1) 单相变频器主回路端子说明：

端子标记	名称	说明
L1、L2	单相电源输入端子	单相 220V 交流电源连接点
(+)、PB	制动电阻连接端子	连接制动电阻
U、V、W	变频器输出端子	连接三相电动机
PE⏏	接地端子	接地端子

2) 三相变频器主回路端子说明

端子标记	名称	说明
R、S、T	三相电源输入端子	交流输入三相电源连接点
(+)、PB	制动电阻连接端子	制动电阻连接点
U、V、W	变频器输出端子	连接三相电动机
PE(⊕)	接地端子	接地端子

配线注意事项：

(1) 输入电源 L1、L2 或 R、S、T：

(2) 制动电阻连接端子 (+)、PB：

确认已经内置制动单元的机型，其制动电阻连接端子才有效。制动电阻选型参考推荐值且配线距离应小于 5m。否则可能导致变频器损坏。

(3) 外置直流电抗器连接端子 P1、(+)

220V37kW 以上，380V75kW 及以上功率变频器,直流电抗器外置，装配时把 P1、(+) 端子之间的连接片去掉，直流电抗器接在两个端子之间。

(4) 接地端子 PE(⊕)

不同机型，接地端子的标示可能不同，但是所代表的意义一样。上述说明中，PE(⊕)表示接地标示为 PE 或者⊕。

接地端子必须可靠接地，接地线阻值必须少于 0.1Ω。否则会导致设备工作异常甚至损坏。不可将接地端子 PE 或⊕和电源零线 N 端子共用。

3.2.2 控制端子及接线：

1) 控制回路端子布置图如下示：

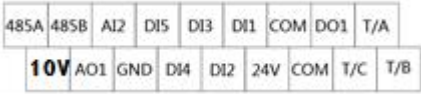


图 3-5 控制回路端子布置图

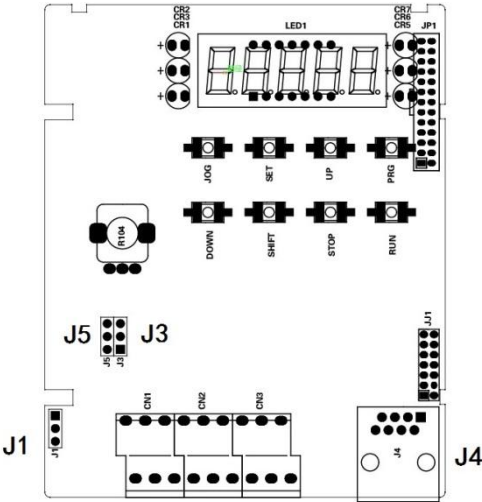
2) 控制端子功能说明：

表 3-3200MN 变频器控制端子功能说明

类别	端子符号	端子名称	功能说明
电 源	+10V-GND	外接 + 10V 电源	向外提供+10V 电源，最大输出电流：10mA 一般用作外接电位器工作电源，电位器阻值范围：1kΩ~5kΩ
	+24V-COM	外接 + 24V 电源	向外提供+24V 电源，一般用作数字输入输出端子工作电源和 外接传感器电源最大输出电流：200mA
模 拟 输 入	AI1-GND	模拟量输入端子 1	1、输入电压范围：DC 0V~10V 2、输入阻抗：22kΩ 本端子已被面板电位器引用，后续关于 AI1 程序设置皆对应面板电位器。
	AI2-GND	模拟量输入端子 2	1、输入范围：DC 0V-10V/4mA-20mA，由控制板上的 J3 跳线 选择决定。 2、输入阻抗：电压输入时 22kΩ，电流输入时 500Ω。
数 字 输 入	DI1- COM	数字输入 1	1、光藕隔离，兼容双极性输入 2、输入阻抗：2.4kΩ 3、电平输入时电压范围：9V~30V 除有 DI1~DI4 的特点外，还可作为高速脉冲输入通道。
	DI2- COM	数字输入 2	
	DI3- COM	数字输入 3	
	DI4- COM	数字输入 4	
	DI5- COM	高速脉冲输入端	

		子	最高输入频率：100kHz
模拟输出	AO1-GND	模拟输出 1	由控制板上的 J5 跳线选择决定电压或电流输出。 输出电压范围：0V~10V 输出电流范围：0mA~20mA
数字输出	DO1-CME	数字输出 1	光耦隔离，双极性开路集电极输出 输出电压范围：0V~24V 输出电流范围：0mA~50mA 注意：数字输出地 CME 与数字输入地 COM 是内部隔离的，但出厂时通过控制板上的 J10 跳线 CME 与 COM 短接（此时 DO1 默认为 +24V 驱动）。当 DO1 想用外部电源驱动时，必须拔掉 J10 跳线。
继电器输出	T/A-T/B	常闭端子	触点驱动能力： AC250V，1A，COSφ=0.4。 DC 30V，1A
	T/A-T/C	常开端子	

3) 跳线以及辅助端子功能说明：



警告：本系列 0.4-2.2KW 全规格模拟量跳线为出厂预制为 0~10V 的电压输出，如需要电流模拟量信号，客户可在订货前说明，未经厂家许可，请勿擅自拆开变更跳线位置。

图 3-6 跳线及辅助端子位置示意图

表 3-4200MN 变频器跳线以及辅助端子功能说明

跳线标记	名称	说明
J4	外引键盘接口	外引键盘
J1	AO1 模拟量输出选择	选择模拟量输出端子 AO1 的输出类型是电压输出或电流输出。 出厂默认为电压输出。（如图 3-6 所示中，1-2 短路为电压输出，2-3 短路为电流输出） 输出电压范围：0V-10V 输出电流范围：0mA -20mA
J3	AI2 模拟量输入选择	选择模拟量输入端子 AI2 的输入类型是电压输入或电流输入。 出厂默认为电压输入。（如图 3-6 所示中，1-2 短路为电压输入，2-3 短路为电流输入）

			输入电压范围：DC 0V-10V 输入电流范围：0mA -20mA
	J5	485 通讯	485 终端电阻匹配选择

4) 控制端子接线说明：

(1) 模拟输入端子：

因微弱的模拟电压信号特别容易受到外部干扰，所以一般需要用屏蔽电缆，而且配线距离尽量短，不要超过 20m，如图 3-7。在某些模拟信号受到严重干扰的场合，模拟信号源侧需加滤波电容器或铁氧体磁芯。如图 3-7。

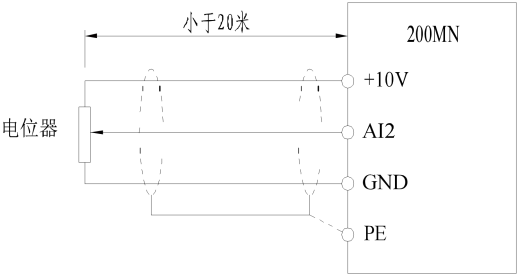


图 3-7 模拟量输入端子接线示意图

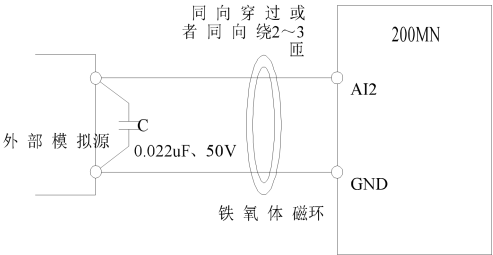


图 3-8 模拟量输入端子处理接线图

(2) 数字输入端子：DI 端子接线方法

一般需要用屏蔽电缆，而且配线距离尽量短，不要超过 20m。当选用有源方式驱动时，需对电源的串扰采取必要的滤波措施。建议选用触点控制方式。

(3) DO 数字输出端子：当数字输出端子需要驱动继电器时，应在继电器线圈两边加装吸收二极管。否则易造成直流 24V 电源损坏。

第四章 操作与显示

4.1 操作与显示界面介绍

用操作面板，可对变频器进行功能参数修改、变频器工作状态监控和变频器运行控制（启动、停止）等操作，其外型及功能区如下图所示：

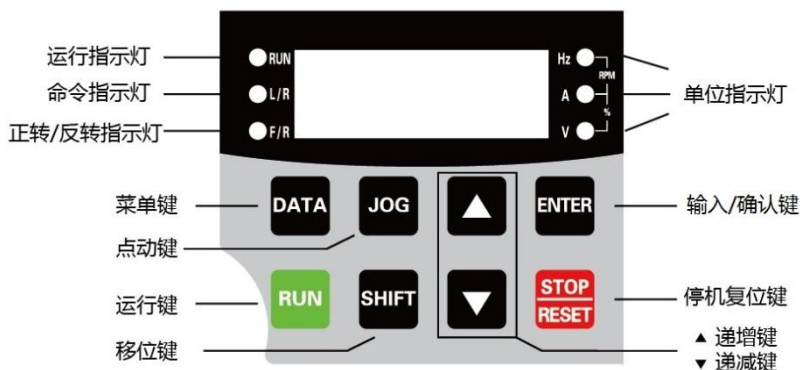


图 4-1 操作面板示意图

1) 功能指示灯说明：

RUN：灯灭时表示变频器处于停机状态，灯亮时表示变频器处于运转状态。

L/R：键盘操作、端子操作与远程操作（通信控制）指示灯，灯灭表示键盘操作控制状态，灯亮表示端子操作控制状态，灯闪烁表示处于远程操作控制状态。

F/R：正反转指示灯，灯亮表示处于正转状态。

2) 单位指示灯：

Hz 频率单位

A 电流单位

V 电压单位

RMP（Hz+A）转速单位

%（A+V）百分数

3) 数码显示区：

5 位 LED 显示，可显示设定频率、输出频率，各种监视数据以及报警代码等。

4) 键盘按钮说明表

表 4-1 键盘功能表

按键	名称	功能
DATA	编程键	一级菜单进入或退出
ENTER	确认键	逐级进入菜单画面、设定参数确认
▲	递增键	数据或功能码的递增
▼	递减键	数据或功能码的递减
SHIFT	移位键	在停机显示界面和运行显示界面下，可循环选择显示参数；在修改参数时，可以选择参数的修改位
RUN	运行键	在键盘操作方式下，用于运行操作
STOP/RESET	停止/复位	运行状态时，按此键可用于停止运行操作；故障报警状态时，可用来复位操作，该键的特性受功能码 P7-02 制约。
JOG	点动键	根据 P7-01 作功能切换选择，可定义为命令源或方向快速切换

4.2 功能码查看、修改方法说明

200MN 变频器的操作面板采用三级菜单结构进行参数设置等操作。三级菜单分别为：功能参数组（一级菜单）→功能码（二级菜单）→功能码设定值（三级菜单）。操作流程如图 4-2 所示。

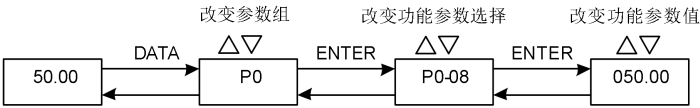
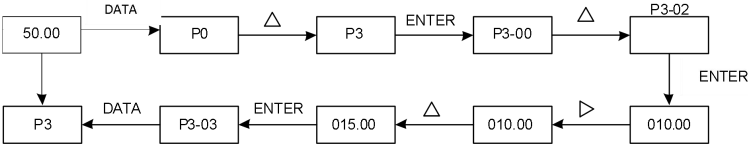


图 4-2 三级菜单操作流程图

说明：在三级菜单操作时，可按 DATA 键或 ENTER 键返回二级菜单。两者的区别是：按 ENTER 键将设定参数保存后返回二级菜单，并自动转移到下一个功能码；而按 DATA 键则直接返回二级菜单，不存储参数，并返回到当前功能码。

举例：将功能码 P3-02 从 10.00Hz 更改设定为 15.00Hz 的示例。（粗体字表示闪烁位）



在第三级菜单状态下，若参数没有闪烁位，表示该功能码不能修改，可能原因有：

- (1) 该功能码为不可修改参数。如实际检测参数、运行记录参数等。
- (2) 该功能码在运行状态下不可修改，需停机后才能进行修改。

4.3 参数显示方式

参数显示方式的设立主要是方便用户根据实际需要查看不同排列形式的功能参数，提供三种 参数显示方式，

名称	描述
功能参数方式	顺序显示变频器功能参数，分别有 P0~PF、A0~AF、U0~UF 功能参数组
用户定制参数方式	用户定制显示的个别功能参数（最多定制 32 个），用户通过 PE 组来确定需要显示的功能参数
用户更改参数方式	与出厂参数不一致的功能参数

相关功能参数为 PP-02、PP-03，如下：

PP-02	功能参数方式显示属性		出厂值	11
	设定范围	个位	U 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	
PP-03	个性参数方式显示选择		出厂值	00
	设定范围	个位	用户定制参数显示选择	
		0	不显示	
		1	显示	

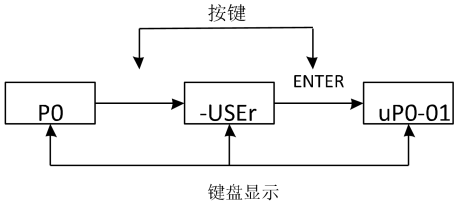
	十位	用户变更参数显示选择
	0	不显示
	1	显示

当个性参数方式显示选择（PP-03）存在一个为显示时，此时可以通过QSM键切换进入不同的参数显示方式。

各参数显示方式显示编码为：

参数显示方式	显示
功能参数方式	-6H5E
用户定制参数方式	-115Er
用户更改参数方式	--L--

切换方式如下：
当前为功能参数方式，切换为用户定制参数方式



4.4 用户定制参数操作方式

用户定制菜单的设立主要是方便用户对常用的功能参数进行快速查看和修改。用户定制菜单中参数的显示形式为“uP3-02”，它表示的是功能参数P3-02，在用户定制菜单中修改参数与在普通编程状态下修改相应的参数效果是一样的。

用户定制菜单功能参数来源于PE组，由PE组选择功能参数，设为P0-00则表示未选择，共可设置30个；若进入菜单时显示“NULL”，表示用户定制菜单为空。

初始时用户定制菜单中已经存入常用的16个参数，方便用户用：

P0-01：控制方式	P0-02：命令源选择
P0-03：主频率源选择	P0-07：频率源选择
P0-08：预置频率	P0-17：加速时间
P0-18：减速时间	P3-00：V/F曲线设定
P3-01：转矩提升	P4-00：DI1端子功能选择
P4-01：DI2端子功能选择	P4-02：DI3端子功能选择
P5-04：DO1输出选择	P5-07：AO1输出选择
P6-00：启动方式	P6-10：停机方式

用户可根据自己的具体需用对用户定制进行编辑。

4.5 状态参数的查看方法

在停机或运行状态下，通过移位键“▷”可分别显示多种状态参数。由功能码P7-03（运行参数1）、P7-04（运行参数2）、P7-05（停机参数）按二进制的位选择该参数是否显示。

在停机状态下，共有十六个停机状态参数可以选择是否显示，分别为：设定频率、母线电压、DI输入状态、DO输出状态、模拟输入AI1电压、模拟输入AI2电压、模拟输入AI3电压、实际计数值、实际长度值、PLC运行步数、负载速度显示、PID设定、PULSE输入脉冲频率及3个保留参数，按键顺序切换显示选中的参数。

在运行状态下，五个运行状态参数：运行频率，设定频率，母线电压，输出电压，输出电流为默认显示，其他的显示参数：输出功率、输出转矩、DI输入状态、DO输出状态、模拟输入AI1电压、模拟输入AI2电压、

模拟输入 AI3 电压、实际计数值、实际长度值、线速度、PID 设定、PID 反馈等是否显示由功能码 P7-03、P7-04 按位（转化为二进制）选择，按键顺序切换显示选中的参数。

变频器断电后再上电，显示的参数被默认为变频器掉电前选择的参数。

4.6 密码设置

变频器提供了用户密码保护功能，当 PP-00 设为非零时，即为用户密码，退出功能码编辑状态密码保护即生效，再次按 DATA 键，将显示“-----”，必须正确输入用户密码，才能进入普通菜单，否则无法进入。

若要取消密码保护功能，只有通过密码进入，并将 PP-00 设为 0 才行。

4.7 电机参数自动调谐

选择矢量控制运行方式，在变频器运行前，必须准确输入电机的铭牌参数，200MN 变频器据此铭牌参数匹配标准电机参数；矢量控制方式对电机参数依赖性很强，要获得良好的控制性能，必须获得被控电机的准确参数。

电机参数自动调谐步骤如下：

首先将命令源（P0-02）选择为操作面板命令通道。然后请按电机实际参数输入下面的参数（根据当前电机选择）：

电机选择	参数
电机 1	P1-00：电机类型选择 P1-01：电机额定功率 P1-02：电机额定电压 P1-03：电机额定电流 P1-04：电机额定频率 P1-05：电机额定转速
电机 2	A2-00：电机类型选择 A2-01：电机额定功率 A2-02：电机额定电压 A2-03：电机额定电流 A2-04：电机额定频率 A2-05：电机额定转速

如果是电机可和负载完全脱开，则 P1-37（电机 2 为 A2\37）请选择 2（异步机完整调谐），然后按键盘面板上 RUN 键，变频器会自动算出电机的下列参数：

电机选择	参数
电机 1	P1-06：同步机定子电阻 P1-07：同步机 D 轴电感 P1-08：同步机 Q 轴电感 P1-09：异步电机互感抗 P1-10：异步电机空载电流
电机 2	A2-06：同步机定子电阻 A2-07：同步机 D 轴电感 A2-08：同步机 Q 轴电感 A1-09：异步电机互感抗 A1-10：异步电机空载电流

完成电机参数自动调谐。

如果电机不可和负载完全脱开，则 P1-37（电机 2 为 A2-37）请选择 1（异步机静止调谐），然后按键盘面板上 RUN 键

第五章 功能参数表

如需详细参数说明请访问我公司官网，或参考 200G 系列说明书

PP-00 设为非 0 值，即设置了参数保护密码，在功能参数模式和用户更改参数模式下，参数菜单必须在正确输入密码后才能进入，取消密码，需将 PP-00 设为 0。

用户定制参数模式下的参数菜单不受密码保护。P 组、A 组是基本功能参数，U 组是监视功能参数。功能表中符号说明如下：

“☆”：表示该参数的设定值在变频器处于停机、运行状态中，均可更改；

“★”：表示该参数的设定值在变频器处于运行状态时，不可更改；

“●”：表示该参数的数值是实际检测记录值，不能更改；

“*”：表示该参数是“厂家参数”，仅限于制造厂家设置，禁止用户进行操作；

基本功能参数简表

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P0 基本功能组				
P0-00	G/P 类型显示	1：G 型（恒转矩负载机型） 2：P 型（风机、水泵类负载机型）	机型确定	●
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	0	★
P0-02	命令源选择	0：操作面板命令通道（LED 灭） 1：端子命令通道（LED 亮） 2：通讯命令通道（LED 闪烁）	0	☆
P0-03	主频率源 X 选择	0：数字设定（预置频率 P0-08，UP/DOWN 可修改，掉电不记忆） 1：数字设定（预置频率 P0-08，UP/DOWN 可修改，掉电记忆） 2：AI1（面板电位器） 3：AI2 4：AI3（远程面板电位器） 5：PULSE 脉冲设定（DIS） 6：多段指令 7：简易 PLC 8：PID 9：通讯给定	0	★
P0-04	辅助频率源 Y 选择	同 P0-03（主频率源 X 选择）	0	★
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	☆
P0-06	叠加时辅助频率源 Y 范围	0%~150%	100%	☆
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	00	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		2 : 二者最大值 3 : 二者最小值		
P0-08	预置频率	0.00Hz ~ 最大频率 (P0-10)	50.00Hz	☆
P0-09	运行方向	0 : 方向一致 1 : 方向相反	0	☆
P0-10	最大频率	50.00Hz ~ 600.00Hz	50.00Hz	★
P0-11	上限频率源	0 : P0-12 设定 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE 脉冲设定 5 : 通讯给定	0	★
P0-12	上限频率	下限频率 P0-14 ~ 最大频率 P0-10	50.00Hz	☆
P0-13	上限频率偏置	0.00Hz ~ 最大频率 P0-10	0.00Hz	☆
P0-14	下限频率	0.00Hz ~ 上限频率 P0-12	0.00Hz	☆
P0-15	载波频率	0.5kHz ~ 16.0kHz	机型确定	☆
P0-16	载波频率随温度调整	0 : 否 1 : 是	1	☆
P0-17	加速时间 1	0.00s ~ 65000s	机型确定	☆
P0-18	减速时间 1	0.00s ~ 65000s	机型确定	☆
P0-19	加减速时间单位	0 : 1 秒 1 : 0.1 秒 2 : 0.01 秒	1	★
P0-21	叠加时辅助频率源偏置频率	0.00Hz ~ 最大频率 P0-10	0.00Hz	☆
P0-22	频率指令分辨率	1 : 0.1Hz 2 : 0.01Hz	2	★
P0-23	数字设定频率停机记忆选择	0 : 不记忆 1 : 记忆	0	☆
P0-24	电机选择	0 : 电机 1 1 : 电机 2	0	★
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	★
P0-26	运行时频率指令 UP/DOWN 基准	0 : 运行频率 1 : 设定频率	0	★
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 : PULSE 脉冲设定 (DI5) 6 : 多段速 7 : 简易 PLC 8 : PID 9 : 通讯给定	0000	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		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 千位：自动运行绑定频率源选择		
P1 组第一电机参数				
P1-00	电机类型选择	0：普通异步电机 1：变频异步电机	0	★
P1-01	电机额定功率	0.1kW ~ 1000.0kW	机型确定	★
P1-02	电机额定电压	1V ~ 400V	机型确定	★
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	★
P1-04	电机额定频率	0.01Hz ~ 最大频率	机型确定	★
P1-05	电机额定转速	1rpm ~ 65535rpm	机型确定	★
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	★
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	★
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	★
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	★
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	★
P1-27	编码器线数	1 ~ 65535	1024	★
P1-28	编码器类型	0：ABZ 增量编码器 1：备用 2：旋转变压器	0	★
P1-30	ABZ 增量编码器 AB 相序	0：正向 1：反向	0	★
P1-34	旋转变压器极对数	1 ~ 65535	1	★
P1-36	速度反馈 PG 断线检测时间	0.0：不动作 0.1s ~ 10.0s	0.0	★
F1-37	调谐选择	0：无操作 1：异步机静止调谐 2：异步机完整调谐	0	★
P2 组第一电机矢量控制参数				
P2-00	速度环比例增益 1	1 ~ 100	30	☆
P2-01	速度环积分时间 1	0.01s ~ 10.00s	0.50s	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P2-02	切换频率 1	0.00 ~ P2-05	5.00Hz	☆
P2-03	速度环比例增益 2	1 ~ 100	20	☆
P2-04	速度环积分时间 2	0.01s ~ 10.00s	1.00s	☆
P2-05	切换频率 2	P2-02 ~ 最大频率	10.00Hz	☆
P2-06	矢量控制转差增益	50% ~ 200%	100%	☆
P2-07	速度环滤波时间常数	0.000s ~ 0.100s	0.000s	☆
P2-08	矢量控制过励磁增益	0 ~ 200	64	☆
P2-09	速度控制方式下转矩上限源	0 : 功能码 P 2-10 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 P 2-10	0	☆
P2-10	速度控制方式下转矩上限数字 设定	0.0% ~ 200.0%	150.0%	☆
P2-13	励磁调节比例增益	0 ~ 60000	2000	☆
P2-14	励磁调节积分增益	0 ~ 60000	1300	☆
P2-15	转矩调节比例增益	0 ~ 60000	2000	☆
功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P2-16	转矩调节积分增益	0 ~ 60000	1300	☆
P3 组V/F 控制参数				
P3-00	VF 曲线设定	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	0	★
P3-01	转矩提升	0.0% : (自动转矩提升) 0.1% ~ 30.0%	机型确定	☆
P3-02	转矩提升截止频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	★
P3-03	多点 VF 频率点 1	0.00Hz ~ P3-05	0.00Hz	★
P3-04	多点 VF 电压点 1	0.0% ~ 100.0%	0.0%	★
P3-05	多点 VF 频率点 2	P3-03 ~ P3-07	0.00Hz	★
P3-06	多点 VF 电压点 2	0.0% ~ 100.0%	0.0%	★
P3-07	多点 VF 频率点 3	P3-05 ~ 电机额定频率 (P1-04)	0.00Hz	★
P3-08	多点 VF 电压点 3	0.0% ~ 100.0%	0.0%	★
P3-09	VF 转差补偿增益	0.0% ~ 200.0%	0.0%	☆
P3-10	VF 过励磁增益	0 ~ 200	64	☆
P3-11	VF 振荡抑制增益	0 ~ 100	机型确定	☆
P3-13	VF 分离的电压源	0 : 数字设定 (P3-14)	0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE 脉冲设定 (DI5) 5 : 多段指令 6 : 简易 PLC 7 : PID 8 : 通讯给定 注 : 100.0%对应电机额定电压		
P3-14	VF 分离的电压数字设定	0V ~ 电机额定电压	0V	☆
P3-15	VF 分离的电压上升时间	0.0s ~ 1000.0s 注 : 表示 0V 变化到电机额定电压的时间	0.0s	☆
P4 组输入端子				
P4-00	DI1 端子功能选择	0 : 无功能	1	★
P4-01	DI2 端子功能选择	1 : 正转运行 (FWD)	4	★
P4-02	DI3 端子功能选择	2 : 反转运行 (REV)	9	★
P4-03	DI4 端子功能选择	3 : 三线式运行控制	12	★
P4-04	DI5 端子功能选择	4 : 正转点动 (FJOG) 5 : 反转点动 (RJOG) 6 : 端子 UP 7 : 端子 DOWN 8 : 自由停车 9 : 故障复位 (RESET) 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 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 18 : 频率源切换 19 : UP/DOWN 设定清零 (端子、键盘) 20 : 运行命令切换端子 21 : 加减速禁止 22 : PID 暂停 23 : PLC 状态复位 24 : 摆频暂停 25 : 计数器输入 26 : 计数器复位 27 : 长度计数输入 28 : 长度复位 29 : 转矩控制禁止 30 : PULSE (脉冲) 频率输入 (仅对 DI5 有效) 31 : 保留	13	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		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 37：控制命令切换端子 2 38：PID 积分暂停 39：频率源 X 与预置频率切换 40：频率源 Y 与预置频率切换 41：电机选择端子 1 42：电机选择端子 2 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 50：本次运行时间清零 51-59：保留		
P4-10	DI 滤波时间	0.000s ~ 1.000s	0.010s	☆
P4-11	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	★
P4-12	端子 UP/DOWN 变化率	0.001Hz/s ~ 65.535Hz/s	1.00Hz/s	☆
P4-13	AI 曲线 1 最小输入	0.00V ~ P4-15	0.00V	☆
P4-14	AI 曲线 1 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	☆
P4-15	AI 曲线 1 最大输入	P4-13 ~ +10.00V	10.00V	☆
P4-16	AI 曲线 1 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
P4-17	AI1 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	☆
P4-18	AI 曲线 2 最小输入	0.00V ~ P4-20	0.00V	☆
P4-19	AI 曲线 2 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	☆
P4-20	AI 曲线 2 最大输入	P4-18 ~ +10.00V	10.00V	☆
P4-21	AI 曲线 2 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
P4-22	AI2 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	☆
P4-23	AI 曲线 3 最小输入	-10.00V ~ P4-25	-10.00V	☆
P4-24	AI 曲线 3 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	-100.0%	☆
P4-25	AI 曲线 3 最大输入	P4-23 ~ +10.00V	10.00V	☆
P4-26	AI 曲线 3 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
P4-27	AI3 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	☆
P4-28	PULSE 最小输入	0.00kHz ~ P4-30	0.00kHz	☆
P4-29	PULSE 最小输入对应设	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
	定			
P4-30	PULSE 最大输入	P4-28 ~ 100.00kHz	50.00kHz	☆
P4-31	PULSE 最大输入设定	-100.0% ~ 100.0%	100.0%	☆
P4-32	PULSE 滤波时间	0.00s ~ 10.00s	0.10s	☆
P4-33	AI 曲线选择	个位: AI1 曲线选择 1: 曲线 1 (2 点, 见 P4-13 ~ P4-16) 2: 曲线 2 (2 点, 见 P4-18 ~ P4-21) 3: 曲线 3 (2 点, 见 P4-23 ~ P4-26) 4: 曲线 4 (4 点, 见 A6-00 ~ A6-07) 5: 曲线 5 (4 点, 见 A6-08 ~ A6-15) 十位: AI2 曲线选择, 同上 百位: AI3 曲线选择, 同上	321	☆
P4-34	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	☆
P4-35	DI1 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	★
P4-36	DI2 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	★
P4-37	DI3 延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	★
P4-38	DI 端子有效模式选择 1	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: DI1 十位: DI2 百位: DI3 千位: DI4 万位: DI5	00000	★
P4-39	DI 端子有效模式选择 2	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: DI6 十位: DI7 百位: DI8 千位: DI9 万位: DI10	00000	★
P5 组输出端子				
P5-02	控制板继电器功能选择 (T/A-T/B-T/C)	0: 无输出 1: 变频器运行中	2	☆
P5-04	DO1 输出功能选择	2: 故障输出 (故障停机) 3: 频率水平检测 FDT1 输出	1	☆
		4: 频率到达 5: 零速运行中 (停机时不输出) 6: 电机过载预警 7: 变频器过载预警 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 17: 上限频率到达 18: 下限频率到达 (运行有关)	4	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		19: 欠压状态输出 20: 通讯设定 21: 定位完成 (保留) 22: 定位接近 (保留) 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 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 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 (继续运行) 39: 电机过温预警 40: 本次运行时间到达		
P5-07	AO1 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 4: 输出功率 5: 输出电压 6: PULSE 输入 (100.%对应 100.0kHz) 7: AI1 (面板电位器) 8: AI2 9: AI3 (远程面板电位器) 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: 保留	0	☆
P5-10	AO1 零偏系数	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	☆
P5-11	AO1 增益	-10.00 ~ +10.00	1.00	☆
P5-18	RELAY1 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	☆
P5-19	RELAY2 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	☆
P5-20	DO1 输出延迟时间	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	☆
P5-22	DO 输出端子有效状态选择	0: 正逻辑 1: 反逻辑 个位: FMR	00000	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		十位：RELAY1 千位：DO1		
P6 组启停控制				
P6-00	启动方式	0：直接启动 1：速度跟踪再启动 2：预励磁启动（交流异步机）	0	☆
P6-01	转速跟踪方式	0：从停机频率开始 1：从零速开始 2：从最大频率开始	0	★
P6-02	转速跟踪快慢	1 ~ 100	20	☆
P6-03	启动频率	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	☆
P6-04	启动频率保持时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	★
P6-05	启动直流制动电流/ 预励磁电流	0% ~ 100%	0%	★
P6-06	启动直流制动时间/ 预励磁时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	★
P6-07	加减速方式	0：直线加减速 1：S 曲线加减速 A 2：S 曲线加减速 B	0	★
P6-08	S 曲线开始段时间比例	0.0% ~ (100.0%-P6-09)	30.0%	★
P6-09	S 曲线结束段时间比例	0.0% ~ (100.0%-P6-08)	30.0%	★
P6-10	停机方式	0：减速停车 1：自由停车	0	☆
P6-11	停机直流制动起始频率	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	☆
P6-12	停机直流制动等待时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	☆
P6-13	停机直流制动电流	0% ~ 100%	0%	☆
P6-14	停机直流制动时间	0.0s ~ 100.0s	0.0s	☆
P6-15	制动使用率	0% ~ 100%	100%	☆
P7 组键盘与显示				
P7-01	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	★
P7-02	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	☆
P7-03	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 (%)	1F	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		Bit07 : DI 输入状态 Bit08 : DO 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		
P7-04	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	☆
P7-05	LED 停机显示参数	0000 ~ FFFF Bit00 : 设定频率 (Hz) Bit01 : 母线电压 (V) Bit02 : DI 输入状态 Bit03 : DO 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	☆
P7-06	负载速度显示系数	0.0001 ~ 6.5000	1.0000	☆
P7-07	逆变器模块散热器温度	0.0°C ~ 100.0°C	-	●
P7-08	整流桥散热器温度	0.0°C ~ 100.0°C	-	●
P7-09	累计运行时间	0h ~ 65535h	-	●
P7-10	产品号	-	-	●
P7-11	软件版本号	-	-	●
P7-12	负载速度显示小数点位数	0 : 0 位小数位 1 : 1 位小数位 2 : 2 位小数位	1	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		3 : 3 位小数位		
P7-13	累计上电时间	0h ~ 65535h	-	●
P7-14	累计耗电量	0 ~ 65535 度	-	●
P8 组辅助功能				
P8-00	点动运行频率	0.00Hz ~ 最大频率	2.00Hz	☆
P8-01	点动加速时间	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	☆
P8-02	点动减速时间	0.0s ~ 6500.0s	20.0s	☆
P8-03	加速时间 2	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	☆
P8-04	减速时间 2	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	☆
P8-05	加速时间 3	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	☆
P8-06	减速时间 3	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	☆
P8-07	加速时间 4	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	☆
P8-08	减速时间 4	0.0s ~ 6500.0s	机型确定	☆
P8-09	跳跃频率 1	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	☆
P8-10	跳跃频率 2	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	☆
P8-11	跳跃频率幅度	0.00Hz ~ 最大频率	0.01Hz	☆
P8-12	正反转死区时间	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	☆
P8-13	反转控制使能	0 : 允许 1 : 禁止	0	☆
P8-14	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	☆
P8-15	下垂控制	0.00Hz ~ 10.00Hz	0.00Hz	☆
P8-16	设定累计上电到达时间	0h ~ 65000h	0h	☆
P8-17	设定累计运行到达时间	0h ~ 65000h	0h	☆
P8-18	启动保护选择	0 : 不保护 1 : 保护	0	☆
P8-19	频率检测值 (FDT1)	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	☆
P8-20	频率检测滞后值 (FDT1)	0.0% ~ 100.0% (FDT1 电平)	5.0%	☆
P8-21	频率到达检出宽度	0.0% ~ 100.0% (最大频率)	0.0%	☆
P8-22	加减速过程中跳跃频率是否有效	0 : 无效 1 : 有效	0	☆
P8-25	加速时间 1 与加速时间 2 切换频率点	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	☆
P8-26	减速时间 1 与减速时间 2 切换频率点	0.00Hz ~ 最大频率	0.00Hz	☆
P8-27	端子点动优先	0 : 无效 1 : 有效	0	☆
P8-28	频率检测值 (FDT2)	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	☆
P8-29	频率检测滞后值 (FDT2)	0.0% ~ 100.0% (FDT2 电平)	5.0%	☆
P8-30	任意到达频率检测值 1	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	☆
P8-31	任意到达频率检出宽度 1	0.0% ~ 100.0% (最大频率)	0.0%	☆
P8-32	任意到达频率检测值 2	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	☆
P8-33	任意到达频率检出宽度 2	0.0% ~ 100.0% (最大频率)	0.0%	☆
P8-34	零电流检测水平	0.0% ~ 300.0% 100.0%对应电机额定电流	5.0%	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P8-35	零电流检测延迟时间	0.01s ~ 600.00s	0.10s	☆
P8-36	输出电流超限值	0.0% (不检测) 0.1% ~ 300.0% (电机额定电流)	200.0%	☆
功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P8-37	输出电流超限检测延迟时间	0.00s ~ 600.00s	0.00s	☆
P8-38	任意到达电流 1	0.0% ~ 300.0% (电机额定电流)	100.0%	☆
P8-39	任意到达电流 1 宽度	0.0% ~ 300.0% (电机额定电流)	0.0%	☆
P8-40	任意到达电流 2	0.0% ~ 300.0% (电机额定电流)	100.0%	☆
P8-41	任意到达电流 2 宽度	0.0% ~ 300.0% (电机额定电流)	0.0%	☆
P8-42	定时功能选择	0 : 无效 1 : 有效	0	☆
P8-43	定时运行时间选择	0 : P8-44 设定 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 模拟输入量程对应 P8-44	0	☆
P8-44	定时运行时间	0.0Min ~ 6500.0Min	0.0Min	☆
P8-45	AI1 输入电压保护值下限	0.00V ~ P8-46	3.10V	☆
P8-46	AI1 输入电压保护值上限	P8-45 ~ 10.00V	6.80V	☆
P8-47	模块温度到达	0°C ~ 100°C	75°C	☆
P8-48	散热风扇控制	0 : 运行时风扇运转 1 : 风扇一直运转	0	☆
P8-49	唤醒频率	休眠频率 (P8-51) ~ 最大频率 (P0-10)	0.00Hz	☆
P8-50	唤醒延迟时间	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	☆
P8-51	休眠频率	0.00Hz ~ 唤醒频率 (P8-49)	0.00Hz	☆
P8-52	休眠延迟时间	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	☆
P8-53	本次运行到达时间设定	0.0Min ~ 6500.0Min	0.0Min	☆
P9 组故障与保护				
P9-00	电机过载保护选择	0 : 禁止 1 : 允许	1	☆
P9-01	电机过载保护增益	0.20 ~ 10.00	1.00	☆
P9-02	电机过载预警系数	50% ~ 100%	80%	☆
P9-03	过压失速增益	0 ~ 100	0	☆
P9-04	过压失速保护电压	120% ~ 150%	130%	☆
P9-05	过流失速增益	0 ~ 100	20	☆
P9-06	过流失速保护电流	100% ~ 200%	150%	☆
P9-07	上电对地短路保护选择	0 : 无效 1 : 有效	1	☆
P9-09	故障自动复位次数	0 ~ 20	0	☆
P9-10	故障自动复位期间故障 DO 动作选择	0 : 不动作 1 : 动作	0	☆
P9-11	故障自动复位间隔时间	0.1s ~ 100.0s	1.0s	☆
P9-12	输入缺相保护选择	0 : 禁止 1 : 允许	1	☆
P9-13	输出缺相保护选择	0 : 禁止 1 : 允许	1	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9-14	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	-	●
P9-15	第二次故障类型	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	-	●
P9-16	第三次（最近一次）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	-	●
P9-17	第三次（最近一次）故障时频率	-	-	●
P9-18	第三次（最近一次）故障时电流	-	-	●
P9-19	第三次（最近一次）故障时母线电压	-	-	●
P9-20	第三次（最近一次）故障时输入端子状态	-	-	●
P9-21	第三次（最近一次）故障时输出端子状态	-	-	●

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9-22	第三次（最近一次）故障时变频器状态	-	-	●
P9-23	第三次（最近一次）故障时上电时间	-	-	●
P9-24	第三次（最近一次）故障时运行时间	-	-	●
P9-27	第二次故障时频率	-	-	●
P9-28	第二次故障时电流	-	-	●
P9-29	第二次故障时母线电压	-	-	●
P9-30	第二次故障时输入端子状态	-	-	●
P9-31	第二次故障时输出端子状态	-	-	●
P9-32	第二次故障时变频器状态	-	-	●
P9-33	第二次故障时上电时间	-	-	●
P9-34	第二次故障时运行时间	-	-	●
P9-37	第一次故障时频率	-	-	●
P9-38	第一次故障时电流	-	-	●
P9-39	第一次故障时母线电压	-	-	●
P9-40	第一次故障时输入端子状态	-	-	●
P9-41	第一次故障时输出端子状态	-	-	●
P9-42	第一次故障时变频器状态	-	-	●
P9-43	第一次故障时上电时间	-	-	●
P9-44	第一次故障时运行时间	-	-	●
P9-47	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	☆
P9-48	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	☆
P9-49	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	00000	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		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：减速到电机额定频率的 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		
P9-50	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	☆
P9-54	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	☆
P9-55	异常备用频率	60.0% ~ 100.0% (100.0%对应最大频率 P0-10)	100.0%	☆
P9-57	电机过热保护阈值	0°C ~ 200°C	110°C	☆
P9-58	电机过热预警阈值	0°C ~ 200°C	90°C	☆
P9-59	瞬时停电动作选择	0：无效 1：减速 2：减速停机	0	☆
P9-60	保留	P9-62 ~ 100.0%	100.0%	☆
P9-61	瞬时停电电压回升判断时间	0.00s ~ 100.00s	0.50s	☆
P9-62	瞬时停电动作判断电压	60.0% ~ 100.0% (标准母线电压)	80.0%	☆
P9-63	掉载保护选择	0：无效 1：有效	0	☆
P9-64	掉载检测水平	0.0 ~ 100.0%	10.0%	☆
功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9-65	掉载检测时间	0.0 ~ 60.0s	1.0s	☆
P9-67	过速度检测值	0.0% ~ 50.0% (最大频率)	20.0%	☆
P9-68	过速度检测时间	0.0s ~ 60.0s	5.0s	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9-69	速度偏差过大检测值	0.0% ~ 50.0% (最大频率)	20.0%	☆
P9-70	速度偏差过大检测时间	0.0s ~ 60.0s	0.0s	☆
FA 组PID 功能				
PA-00	PID 给定源	0 : PA-01 设定 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE 脉冲设定 (DI5) 5 : 通讯给定 6 : 多段指令给定	0	☆
PA-01	PID 数值给定	0.0% ~ 100.0%	50.0%	☆
PA-02	PID 反馈源	0 : AI1 1 : AI2 2 : AI3 3 : AI1-AI2 4 : PULSE 脉冲设定 (DI5) 5 : 通讯给定 6 : AI1+AI2 7 : MAX (AI1 , AI2) 8 : MIN (AI1 , AI2)	0	☆
PA-03	PID 作用方向	0 : 正作用 1 : 反作用	0	☆
PA-04	PID 给定反馈量程	0 ~ 65535	1000	☆
PA-05	比例增益 Kp1	0.0 ~ 100.0	20.0	☆
PA-06	积分时间 Ti1	0.01s ~ 10.00s	2.00s	☆
PA-07	微分时间 Td1	0.000s ~ 10.000s	0.000s	☆
PA-08	PID 反转截止频率	0.00 ~ 最大频率	2.00Hz	☆
PA-09	PID 偏差极限	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PA-10	PID 微分限幅	0.00% ~ 100.00%	0.10%	☆
PA-11	PID 给定变化时间	0.00 ~ 650.00s	0.00s	☆
PA-12	PID 反馈滤波时间	0.00 ~ 60.00s	0.00s	☆
PA-13	PID 输出滤波时间	0.00 ~ 60.00s	0.00s	☆
PA-14	保留	-	-	☆
PA-15	比例增益 Kp2	0.0 ~ 100.0	20.0	☆
PA-16	积分时间 Ti2	0.01s ~ 10.00s	2.00s	☆
PA-17	微分时间 Td2	0.000s ~ 10.000s	0.000s	☆
PA-18	PID 参数切换条件	0 : 不切换 1 : 通过 DI 端子切换 2 : 根据偏差自动切换	0	☆
PA-19	PID 参数切换偏差 1	0.0% ~ PA-20	20.0%	☆
PA-20	PID 参数切换偏差 2	PA-19 ~ 100.0%	80.0%	☆
PA-21	PID 初值	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PA-22	PID 初值保持时间	0.00 ~ 650.00s	0.00s	☆
PA-23	两次输出偏差正向最大值	0.00% ~ 100.00%	1.00%	☆
PA-24	两次输出偏差反向最大值	0.00% ~ 100.00%	1.00%	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
PA-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	☆
PA-26	PID 反馈丢失检测值	0.0%：不判断反馈丢失 0.1% ~ 100.0%	0.0%	☆
PA-27	PID 反馈丢失检测时间	0.0s ~ 20.0s	0.0s	☆
PA-28	PID 停机运算	0：停机不运算 1：停机时运算	0	☆
Pb 组摆频、定长和计数				
Pb-00	摆频设定方式	0：相对于中心频率 1：相对于最大频率	0	☆
Pb-01	摆频幅度	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
Pb-02	突跳频率幅度	0.0% ~ 50.0%	0.0%	☆
Pb-03	摆频周期	0.1s ~ 3000.0s	10.0s	☆
Pb-04	摆频的三角波上升时间	0.1% ~ 100.0%	50.0%	☆
Pb-05	设定长度	0m ~ 65535m	1000m	☆
Pb-06	实际长度	0m ~ 65535m	0m	☆
Pb-07	每米脉冲数	0.1 ~ 6553.5	100.0	☆
Pb-08	设定计数值	1 ~ 65535	1000	☆
Pb-09	指定计数值	1 ~ 65535	1000	☆
PC 组多段指令、简易 PLC				
PC-00	多段指令 0	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-01	多段指令 1	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-02	多段指令 2	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-03	多段指令 3	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-04	多段指令 4	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-05	多段指令 5	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-06	多段指令 6	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-07	多段指令 7	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-08	多段指令 8	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
PC-09	多段指令 9	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-10	多段指令 10	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-11	多段指令 11	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-12	多段指令 12	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-13	多段指令 13	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-14	多段指令 14	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-15	多段指令 15	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PC-16	简易 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	☆
PC-17	简易 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	00	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		十位：停机记忆选择 0：停机不记忆 1：停机记忆		
PC-18	简易 PLC 第 0 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-19	简易 PLC 第 0 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-20	简易 PLC 第 1 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-21	简易 PLC 第 1 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-22	简易 PLC 第 2 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-23	简易 PLC 第 2 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-24	简易 PLC 第 3 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-25	简易 PLC 第 3 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-26	简易 PLC 第 4 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-27	简易 PLC 第 4 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-28	简易 PLC 第 5 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-29	简易 PLC 第 5 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-30	简易 PLC 第 6 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-31	简易 PLC 第 6 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-32	简易 PLC 第 7 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-33	简易 PLC 第 7 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-34	简易 PLC 第 8 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-35	简易 PLC 第 8 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-36	简易 PLC 第 9 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-37	简易 PLC 第 9 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-38	简易 PLC 第 10 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-39	简易 PLC 第 10 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
PC-40	简易 PLC 第 11 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-41	简易 PLC 第 11 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-42	简易 PLC 第 12 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-43	简易 PLC 第 12 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-44	简易 PLC 第 13 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-45	简易 PLC 第 13 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-46	简易 PLC 第 14 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-47	简易 PLC 第 14 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-48	简易 PLC 第 15 段运行时间	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s (h)	☆
PC-49	简易 PLC 第 15 段加减速时间选择	0 ~ 3	0	☆
PC-50	简易 PLC 运行时间单位	0 : s (秒) 1 : h (小时)	0	☆
PC-51	多段指令 0 给定方式	0 : 功能码 PC-00 给定 1 : AI1 2 : AI2 3 : AI3 4 : PULSE 脉冲 5 : PID 6 : 预置频率 (P0-08) 给定, UP/ DOWN 可修改	0	☆
Pd 组通讯参数				
Pd-00	波特率	个位 : MODBUS 0 : 300BPS 1 : 600BPS 2 : 1200BPS 3 : 2400BPS 4 : 4800BPS 5 : 9600BPS 6 : 19200BPS 7 : 38400BPS 8 : 57600BPS 9 : 115200BPS 十位 : 保留 百位 : 保留 千位 : CANlink 波特率 0 : 20 1 : 50 2 : 100	6005	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		3 : 125 4 : 250 5 : 500 6 : 1M		
Pd-01	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 : 8-N-1	0	☆
Pd-02	本机地址	1 ~ 247 , 0 为广播地址	1	☆
Pd-03	应答延迟	0ms ~ 20ms	2	☆
Pd-04	通讯超时时间	0.0 (无效) , 0.1s ~ 60.0s	0.0	☆
Pd-05	数据传送格式选择	个位 : MODBUS 0 : 非标准的 MODBUS 协议 1 : 标准的 MODBUS 协议 十位 : 保留	30	☆
Pd-06	通讯读取电流分辨率	0 : 0.01A 1 : 0.1A	0	☆
PE 组用户定制功能码				
PE-00	用户功能码 0	P0-00 ~ PP-xx A0-00 ~ Ax-xx U0-xx ~ U0-xx	P0.10	☆
PE-01	用户功能码 1		P0.02	☆
PE-02	用户功能码 2		P0.03	☆
PE-03	用户功能码 3		P0.07	☆
PE-04	用户功能码 4		P0.08	☆
PE-05	用户功能码 5		P0.17	☆
PE-06	用户功能码 6		P0.18	☆
PE-07	用户功能码 7		P3.00	☆
PE-08	用户功能码 8		P3.01	☆
PE-09	用户功能码 9		P4.00	☆
PE-10	用户功能码 10		P4.01	☆
PE-11	用户功能码 11		P4.02	☆
PE-12	用户功能码 12		P5.04	☆
PE-13	用户功能码 13		P5.07	☆
PE-14	用户功能码 14		P6.00	☆
PE-15	用户功能码 15		P6.10	☆
PE-16	用户功能码 16		P0.00	☆
PE-17	用户功能码 17		P0.00	☆
PE-18	用户功能码 18		P0.00	☆
PE-19	用户功能码 19		P0.00	☆
PE-20	用户功能码 20		P0.00	☆
PE-21	用户功能码 21		P0.00	☆
PE-22	用户功能码 22		P0.00	☆
PE-23	用户功能码 23		P0.00	☆
PE-24	用户功能码 24		P0.00	☆
PE-25	用户功能码 25		P0.00	☆
PE-26	用户功能码 26		P0.00	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
PE-27	用户功能码 27		P0.00	☆
PE-28	用户功能码 28		P0.00	☆
PE-29	用户功能码 29		P0.00	☆
PP 组功能码管理				
PF-00	用户密码	0 ~ 65535	0	☆
PF-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 04：备份用户当前参数 501：恢复用户备份参数	0	★
PF-02	功能参数组显示选择	个位：U 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	11	★
PF-03	个性参数组显示选择	个位：用户定制参数组显示选择 0：不显示 1：显示 十位：用户变更参数组显示选择 0：不显示 1：显示	00	☆
PF-04	功能码修改属性	0：可修改 1：不可修改	0	☆
A0 组转矩控制参数				
A0-00	速度/转矩控制方式选择	0：速度控制 1：转矩控制	0	★
A0-01	转矩控制方式下转矩 设定源选择	0：数字设定 1（ A0-03 ） 1：AI1（ 面板电位器 ） 2：AI2 3：AI3（ 远程面板电位器 ） 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 A0-03 数字设定 ）	0	★
A0-03	转矩控制方式下转矩数字设定	-200.0% ~ 200.0%	150.0%	☆
A0-05	转矩控制正向最大频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	☆
A0-06	转矩控制反向最大频率	0.00Hz ~ 最大频率	50.00Hz	☆
A0-07	转矩控制加速时间	0.00s ~ 65000s	0.00s	☆
A0-08	转矩控制减速时间	0.00s ~ 65000s	0.00s	☆
A1 组（保留）				
A2 组第二电机控制				
A2-00	电机类型选择	0：普通异步电机 1：变频异步电机	0	★
A2-01	电机额定功率	0.1kW ~ 1000.0kW	机型确定	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A2-02	电机额定电压	1V ~ 400V	机型确定	★
A2-03	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	★
A2-04	电机额定频率	0.01Hz ~ 最大频率	机型确定	★
A2-05	电机额定转速	1rpm ~ 65535rpm	机型确定	★
A2-06	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)	机型确定	★
A2-07	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)	机型确定	★
A2-08	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)	机型确定	★
A2-09	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)	机型确定	★
A2-10	异步电机空载电流	0.01A ~ A2-03 (变频器功率≤55kW) 0.1A ~ A2-03 (变频器功率>55kW)	机型确定	★
A2-27	编码器线数	1 ~ 65535	1024	★
A2-28	编码器类型	0 : ABZ 增量编码器 1 : 保留 2 : 旋转变压器	0	★
A2-29	速度反馈 PG 选择	0 : 本地 PG 1 : 扩展 PG 2 : PULSE 脉冲输入 (DIS)	0	★
A2-30	ABZ 增量编码器 AB 相序	0 : 正向 1 : 反向	0	★
A2-34	旋转变压器极对数	1 ~ 65535	1	★
A2-36	速度反馈 PG 断线检测时间	0.0 : 不动作 0.1s ~ 10.0s	0.0	★
A2-37	调谐选择	0 : 无操作 1 : 异步机静止调谐 2 : 异步机完整调谐	0	★
A2-38	速度环比例增益 1	1 ~ 100	30	☆
A2-39	速度环积分时间 1	0.01s ~ 10.00s	0.50s	☆
A2-40	切换频率 1	0.00 ~ A2-43	5.00Hz	☆
A2-41	速度环比例增益 2	1 ~ 100	20	☆
A2-42	速度环积分时间 2	0.01s ~ 10.00s	1.00s	☆
A2-43	切换频率 2	A2-40 ~ 最大频率	10.00Hz	☆
A2-44	矢量控制转差增益	50% ~ 200%	100%	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A2-45	速度环滤波时间常数	0.000s ~ 0.100s	0.000s	☆
A2-46	矢量控制过励磁增益	0 ~ 200	64	☆
A2-47	速度控制方式下转矩上限源	0 : A2-48 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 A2-48 数字设定	0	☆
A2-48	速度控制方式下转矩上限数字 设定	0.0% ~ 200.0%	150.0%	☆
A2-51	励磁调节比例增益	0 ~ 20000	2000	☆
A2-52	励磁调节积分增益	0 ~ 20000	1300	☆
A2-53	转矩调节比例增益	0 ~ 20000	2000	☆
A2-54	转矩调节积分增益	0 ~ 20000	1300	☆
A2-55	速度环积分属性	个位: 积分分离 0 : 无效 1 : 有效	0	☆
A2-61	第 2 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	0	★
A2-62	第 2 电机加减速时间选择	0 : 与第 1 电机相同 1 : 加减速时间 1 2 : 加减速时间 2 3 : 加减速时间 3 4 : 加减速时间 4	0	☆
A2-63	第 2 电机转矩提升	0.0% : 自动转矩提升 0.1% ~ 30.0%	机型确定	☆
A2-65	第 2 电机振荡抑制增益	0 ~ 100	机型确定	☆
A5 组控制优化参数				
A5-00	DPWM 切换上限频率	0.00Hz ~ 15.00Hz	12.00Hz	☆
A5-01	PWM 调制方式	0 : 异步调制 1 : 同步调制	0	☆
A5-02	死区补偿模式选择	0 : 不补偿 1 : 补偿模式 1 2 : 补偿模式 2	1	☆
A5-03	随机 PWM 深度	0 : 随机 PWM 无效 1 ~ 10 : PWM 载频随机深度	0	☆
A5-04	快速限流使能	0 : 不使能 1 : 使能	1	☆
A5-05	电流检测补偿	0 ~ 100	5	☆
A5-06	欠压点设置	60.0% ~ 140.0%	100.0%	☆
A5-07	SVC 优化模式选择	0 : 不优化 1 : 优化模式 1	1	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		2 : 优化模式 2		
A5-08	死区时间调整	100% ~ 200%	150%	☆
A6 组AI 曲线设定				
A6-00	AI 曲线 4 最小输入	-10.00V ~ A6-02	0.00V	☆
A6-01	AI 曲线 4 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	☆
A6-02	AI 曲线 4 拐点 1 输入	A6-00 ~ A6-04	3.00V	☆
A6-03	AI 曲线 4 拐点 1 输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	30.0%	☆
A6-04	AI 曲线 4 拐点 2 输入	A6-02 ~ A6-06	6.00V	☆
A6-05	AI 曲线 4 拐点 2 输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	60.0%	☆
A6-06	AI 曲线 4 最大输入	A6-06 ~ +10.00V	10.00V	☆
A6-07	AI 曲线 4 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
A6-08	AI 曲线 5 最小输入	-10.00V ~ A6-10	-10.00V	☆
A6-09	AI 曲线 5 最小输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	-100.0%	☆
A6-10	AI 曲线 5 拐点 1 输入	A6-08 ~ A6-12	-3.00V	☆
A6-11	AI 曲线 5 拐点 1 输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	-30.0%	☆
A6-12	AI 曲线 5 拐点 2 输入	A6-10 ~ A6-14	3.00V	☆
A6-13	AI 曲线 5 拐点 2 输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	30.0%	☆
A6-14	AI 曲线 5 最大输入	A6-12 ~ +10.00V	10.00V	☆
A6-15	AI 曲线 5 最大输入对应设定	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
A6-24	AI1 设定跳跃点	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
A6-25	AI1 设定跳跃幅度	0.0% ~ 100.0%	0.5%	☆
A6-26	AI2 设定跳跃点	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
A6-27	AI2 设定跳跃幅度	0.0% ~ 100.0%	0.5%	☆
A6-28	AI3 设定跳跃点	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
A6-29	AI3 设定跳跃幅度	0.0% ~ 100.0%	0.5%	☆
A7 用户可编程卡参数				
A7-00	用户可编程功能选择	0 : 无效 1 : 有效	0	★
A7-01	控制板输出端子控制模式选择	0 : 变频器控制 1 : 用户可编程控制卡控制 个位 : FMP (FM 端子作为脉冲输出) 十位 : 继电器 (T/A-T/B-T/C) 百位 : DO1 千位 : FMR (FM 端子作为开关量输出) 万位 : AO1	0	★
A7-02	可编程卡扩展 AI3 端子功能配置			★
A7-03	FMP 输出	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A7-03	FMP 输出	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
A7-04	AO1 输出	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
A7-05	开关量输出	二进制设定 个位：FMR 十位：继电器 1 百位：DO	1	☆
AC 组AIAO 校正				
AC-00	AI1 实测电压 1	0.500V ~ 4.000V	出厂校正	☆
AC-01	AI1 显示电压 1	0.500V ~ 4.000V	出厂校正	☆
AC-02	AI1 实测电压 2	6.000V ~ 9.999V	出厂校正	☆
AC-03	AI1 显示电压 2	6.000V ~ 9.999V	出厂校正	☆
AC-04	AI2 实测电压 1	0.500V ~ 4.000V	出厂校正	☆
AC-05	AI2 显示电压 1	0.500V ~ 4.000V	出厂校正	☆
AC-06	AI2 实测电压 2	6.000V ~ 9.999V	出厂校正	☆
AC-07	AI2 显示电压 2	6.000V ~ 9.999V	出厂校正	☆
AC-08	AI3 实测电压 1	-9.999V ~ 10.000V	出厂校正	☆
AC-09	AI3 显示电压 1	-9.999V ~ 10.000V	出厂校正	☆
AC-10	AI3 实测电压 2	-9.999V ~ 10.000V	出厂校正	☆
AC-11	AI3 显示电压 2	-9.999V ~ 10.000V	出厂校正	☆
AC-12	AO1 目标电压 1	0.500V ~ 4.000V	出厂校正	☆
AC-13	AO1 实测电压 1	0.500V ~ 4.000V	出厂校正	☆
AC-14	AO1 目标电压 2	6.000V ~ 9.999V	出厂校正	☆
AC-15	AO1 实测电压 2	6.000V ~ 9.999V	出厂校正	☆
AC-20	AI2 实测电流 1	0.000mA ~ 20.000mA	出厂校正	☆
AC-21	AI2 采样电流 1	0.000mA ~ 20.000mA	出厂校正	☆
AC-22	AI2 实测电流 2	0.000mA ~ 20.000mA	出厂校正	☆
AC-23	AI2 采样电流 2	0.000mA ~ 20.000mA	出厂校正	☆
AC-24	AO1 理想电流 1	0.000mA ~ 20.000mA	出厂校正	☆
AC-25	AO1 实测电流 1	0.000mA ~ 20.000mA	出厂校正	☆
AC-24	AO1 理想电流 2	0.000mA ~ 20.000mA	出厂校正	☆
AC-25	AO1 实测电流 2	0.000mA ~ 20.000mA	出厂校正	☆

监视参数简表

功能码	名称	最小单位
U0 组基本监视参数		
U0-00	运行频率 (Hz)	0.01Hz
U0-01	设定频率 (Hz)	0.01Hz
U0-02	母线电压 (V)	0.1V
U0-03	输出电压 (V)	1V
U0-04	输出电流 (A)	0.01A
U0-05	输出功率 (kW)	0.1kW
U0-06	输出转矩 (%)	0.1%
U0-07	DI 输入状态	1
U0-08	DO 输出状态	1
U0-09	AI1 电压 (V)	0.01V
U0-10	AI2 电压 (V)	0.01V
U0-11	AI3 电压 (V)	0.01V

U0-12	计数值	1
U0-13	长度值	1
U0-14	负载速度显示	1
U0-15	PID 设定	1
U0-16	PID 反馈	1
U0-17	PLC 阶段	1
U0-18	PULSE 输入脉冲频率 (Hz)	0.01kHz
U0-19	反馈速度 (单位 0.1Hz)	0.1Hz
U0-20	剩余运行时间	0.1Min
U0-21	AI1 校正前电压	0.001V
U0-22	AI2 校正前电压	0.001V
U0-23	AI3 校正前电压	0.001V
U0-24	线速度	1m/Min
U0-25	当前上电时间	1Min
U0-26	当前运行时间	0.1Min
U0-27	PULSE 输入脉冲频率	1Hz
U0-28	通讯设定值	0.01%
U0-30	主频率 X 显示	0.01Hz
U0-31	辅频率 Y 显示	0.01Hz
U0-32	查看任意内存地址值	1
U0-34	电机温度值	1°C
U0-35	目标转矩 (%)	0.1%
U0-37	功率因素角度	0.1°
U0-39	VF 分离目标电压	1V
U0-40	VF 分离输出电压	1V
U0-41	DI 输入状态直观显示	1
U0-42	DO 输入状态直观显示	1
U0-43	DI 功能状态直观显示 1 (功能 01-功能 40)	1
U0-44	DI 功能状态直观显示 2 (功能 41-功能 80)	1
U0-59	设定频率 (%)	0.01%
U0-60	运行频率 (%)	0.01%
U0-61	变频器状态	1

第六章 EMC (电磁兼容性)

6.1 定义

电磁兼容是指电气设备在电磁干扰的环境中运行，不对电磁环境进行干扰且能稳定实现其功能的能力。

6.2 EMC 标准介绍

根据国家标准 GB/T12668.3 的要求，变频器需要符合电磁干扰及抗电磁干扰两个方面的要求。

我司现有产品执行的是最新国际标准：IEC/EN61800-3：2004（Adjustable speed electrical power drive systems part 3：EMC requirements and specific test methods），等同国家标准 GB/T12668.3。

IEC/EN61800-3 主要从电磁干扰及抗电磁干扰两个方面对变频器进行考察，电磁干扰主要对变频器的辐射干扰、传导干扰及谐波干扰进行测试（对应于民用的变频器有此项要求）。抗电磁干扰主要对变频器的传导抗扰度、辐射抗扰度、浪涌抗扰度、快速突变脉冲群抗扰度、ESD 抗扰度及电源低频端抗扰度（具体测试项目有：1、输入电压暂降、中断和变化的抗扰性试验；2、换相缺口抗扰性试验；3、谐波输入抗扰性试验；4、输入频率变化试验；5、输入电压不平衡试验；6、输入电压波动试验）进行测试。依照上述 IEC/EN61800-3 的严格要求进行测试，我司产品按照 7.3 所示的指导进行安装使用，在一般工业环境下将具备良好的电磁兼容性。

6.3 EMC 指导

6.3.1 谐波的影响：电源的高次谐波会对变频器造成损坏。所以在一些电网品质比较差的地方，建议加装交流输入电抗器。

6.3.2 电磁干扰及安装注意事项：电磁干扰有两种，一种是周围环境的电磁噪声对变频器的干扰，另外一种干扰是变频器所产生的对周围设备的干扰。

安装注意事项：

- (1) 变频器及其它电气产品的接地线应良好接地；
- (2) 变频器的动力输入和输出线及弱电信号线（如：控制线路）尽量不要平行布置，有条件时垂直布置；
- (3) 变频器的输出动力线建议使用屏蔽电缆，或使用钢管屏蔽动力线，且屏蔽层要可靠接地，对于受干扰设备的引线建议使用双绞屏蔽控制线，并将屏蔽层可靠接地；
- (4) 对于机电缆长度超过 100m 的，要求加装输出滤波器或电抗器。

6.3.3 周边电磁设备对变频器产生干扰的处理方法：一般对变频器产生电磁影响的原因是在变频器附近安装有大量的继电器、接触器或电磁制动器。当变频器因此受到干扰而误动作时，建议采用以下办法解决：

- (1) 产生干扰的器件上加装浪涌抑制器；
- (2) 变频器输入端加装滤波器，具体参照 7.3.6，进行操作；
- (3) 变频器控制信号线及检测线路的引线用屏蔽电缆并将屏蔽层可靠接地。

6.3.4 变频器对周边设备产生干扰的处理办法：这部分的噪声分为两种：一种是变频器辐射干扰，而另一种则是变频器的传导干扰。这两种干扰使得周边电气设备受到电磁或者静电感应。进而使设备产生了误动作。针对几种不同的干扰情况，参考以下方法解决：

- (1) 用于测量的仪表、接收机及传感器等，一般信号比较微弱，若和变频器较近距离或在同一个控制柜内时，易受到干扰而误动作，建议采用下列办法解决：尽量远离干扰源；不要将信号线与动力线平行布置特别不要平行捆扎在一起；信号线及动力线用屏蔽线，且接地良好；在变频器的输出侧加铁氧体磁环（选择抑制频率在 30~1000MHz 范围内），并同方向绕上 2~3 匝，对于情况恶劣的，可选择加装 EMC 输出滤波器；
- (2) 当受干扰设备和变频器使用同一电源时，会造成传导干扰，如果以上办法还不能消除干扰，则应该在变频器与电源之间加装 EMC 滤波器（具体参照 7.3.6 进行选型操作）；
- (3) 外围设备单独接地，可以排除共地时因变频器接地线有漏电流而产生的干扰。

6.3.5 漏电流及处理：使用变频器时漏电流有两种形式：一种是对地的漏电流；另一种是线与线之间的漏电流。**1) 影响对地漏电流的因素及解决办法：**

导线和大地间存在分布电容，分布电容越大，漏电流越大；有效减少变频器及电机间距离以 减少分布电容。载波频率越大，漏电流越大。可降低载波频率来减少漏电流。但降低载波频率会 导致电机噪声增加，请注意，加装电抗器也是解决漏电流的有效办法。

漏电流会随回路电流增大而增大，所以电机功率大时，相应漏电流大。

2) 引起线与线之间漏电流的因素及解决办法：

变频器输出布线之间存在分布电容，若通过线路的电流含高次谐波，则可能引起谐振而产生 漏电流。此时若使用热继电器可能会使其误动作。

解决的办法是降低载波频率或加装输出电抗器。在使用变频器时，建议变频器与电机之间不 加装热继电器，使用变频器的电子过流保护功能。

6.3.6 电源输入端加装 EMC 输入滤波器注意事项：

- (1) 注意：使用滤波器时请严格按照额定值使用；由于滤波器属于 I 类电器，滤波器金属外 壳地应该大面积与安装柜金属地接触良好，且要求具有良好导电连续性，否则将有触 电危险及严重影响 EMC 效果；
- (2) 通过 EMC 测试发现，滤波器地必须与变频器 PE 端地接到同一公共地上，否则将严重影 响 EMC 效果。
- (3) 滤波器尽量靠近变频器的电源输入端安装。

第七章 故障诊断及对策

7.1 故障报警及对策

200MN 变频器共有 24 项警示信息及保护功能，一旦故障发生，保护功能动作，变频器停止输出，变频器故障继电器接点动作，并在变频器显示面板上显示故障代码。用户在寻求服务之前，可以先按本节提示进行自查，分析故障原因，找出解决方法。如果属于虚线框内所述原因，请寻求服务，与您所购变频器的代理商或直接与我公司联系。

故障名称	逆变单元保护
操作面板显示	Err01
故障原因排查	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
故障处理对策	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
故障名称	加速过电流
操作面板显示	Err02
故障原因排查	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辨识 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
故障处理对策	1、排除外围故障 2、进行电机参数辨识 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
故障名称	减速过电流
操作面板显示	Err03
故障原因排查	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辨识 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
故障处理对策	1、排除外围故障 2、进行电机参数辨识 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
故障名称	恒速过电流
操作面板显示	Err04
故障原因排查	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辨识 3、电压偏低 4、运行中是否有突加负载 5、变频器选型偏小
故障处理对策	1、排除外围故障 2、进行电机参数辨识 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
故障名称	加速过电压
操作面板显示	Err05
故障原因排查	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
故障处理对策	1、将电压调至正常范围 2、取消此外力或加装制动电阻 3、增大加速时间 4、加装制动单元及电阻
故障名称	减速过电压
操作面板显示	Err06
故障原因排查	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
故障处理对策	1、将电压调至正常范围 2、取消此外力或加装制动电阻 3、增大减速时间 4、加装制动单元及电阻
故障名称	恒速过电压
操作面板显示	Err07
故障原因排查	1、输入电压偏高 2、运行过程中存在外力拖动电机运行
故障处理对策	1、将电压调至正常范围 2、取消此外力或加装制动电阻
故障名称	控制电源故障
操作面板显示	Err08
故障原因排查	1、输入电压不在规范规定的范围内

故障处理对策	1、将电压调至规范要求的范围内
故障名称	欠压故障
操作面板显示	Err09
故障原因排查	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
故障处理对策	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
故障名称	变频器过载
操作面板显示	Err10
故障原因排查	1、负载是否过大或发生电机堵转 2、变频器选型偏小
故障处理对策	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
故障名称	电机过载
操作面板显示	Err11
故障原因排查	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
故障处理对策	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
故障名称	输入缺相
操作面板显示	Err12
故障原因排查	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
故障处理对策	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
故障名称	输出缺相
操作面板显示	Err13
故障原因排查	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
故障处理对策	1、排除外围故障 2、检查电机三相绕组是否正常并排除故障 3、寻求技术支持 4、寻求技术支持

故障名称	模块过热
操作面板显示	Err14
故障原因排查	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
故障处理对策	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
故障名称	外部设备故障
操作面板显示	Err15
故障原因排查	1、通过多功能端子 DI 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
故障处理对策	1、复位运行 2、复位运行
故障名称	通讯故障
操作面板显示	Err16
故障原因排查	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
故障处理对策	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
故障名称	接触器故障
操作面板显示	Err17
故障原因排查	1、驱动板和电源不正常 2、接触器不正常
故障处理对策	1、更换驱动板或电源板 2、更换接触器
故障名称	电流检测故障
操作面板显示	Err18
故障原因排查	1、检查霍尔器件异常 2、驱动板异常
故障处理对策	1、更换霍尔器件 2、更换驱动板
故障名称	电机调谐故障
操作面板显示	Err19
故障原因排查	1、电机参数未按铭牌设置 2、参数辨识过程超时
故障处理对策	1、根据铭牌正确设定电机参数 2、检查变频器到电机引线
故障名称	码盘故障
操作面板显示	Err20

故障原因排查	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
故障处理对策	1、根据实际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
故障名称	EEPROM 读写故障
操作面板显示	Err21
故障原因排查	1、EEPROM 芯片损坏
故障处理对策	1、更换主控板
故障名称	变频器硬件故障
操作面板显示	Err22
故障原因排查	1、存在过压 2、存在过流
故障处理对策	1、按过压故障处理 2、按过流故障处理
故障名称	对地短路故障
操作面板显示	Err23
故障原因排查	1、电机对地短路
故障处理对策	1、更换电缆或电机
故障名称	累计运行时间到达故障
操作面板显示	Err26
故障原因排查	1、累计运行时间达到设定值
故障处理对策	1、使用参数初始化功能清除记录信息
故障名称	用户自定义故障 1
操作面板显示	Err27
故障原因排查	1、通过多功能端子 DI 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 1 的信号
故障处理对策	1、复位运行 2、复位运行
故障名称	用户自定义故障 2
操作面板显示	Err28
故障原因排查	1、通过多功能端子 DI 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
故障处理对策	1、复位运行 2、复位运行
故障名称	累计上电时间到达故障
操作面板显示	Err29
故障原因排查	1、累计上电时间达到设定值
故障处理对策	1、使用参数初始化功能清除记录信息
故障名称	掉载故障
操作面板显示	Err30
故障原因排查	1、变频器运行电流小于 P9-64
故障处理对策	1、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
故障名称	运行时 PID 反馈丢失故障
操作面板显示	Err31

故障原因排查	1、PID 反馈小于 PA-26 设定值
故障处理对策	1、检查 PID 反馈信号或设置 PA-26 为一个合适值
故障名称	逐波限流故障
操作面板显示	Err40
故障原因排查	1、负载是否过大或发生电机堵转 2、变频器选型偏小
故障处理对策	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
故障名称	运行时切换电机故障
操作面板显示	Err41
故障原因排查	1、在变频器运行过程中通过端子更改当前电机选择
故障处理对策	1、变频器停机后再进行电机切换操作
故障名称	速度偏差过大故障
操作面板显示	Err42
故障原因排查	1、编码器参数设定不正确 2、没有进行参数辨识 3、速度偏差过大检测参数 P9-69、 P9-60 设置不合理
故障处理对策	1、正确设置编码器参数 2、进行电机参数辨识 3、根据实际情况合理设置检测参数
故障名称	电机过速度故障
操作面板显示	Err43
故障原因排查	1、编码器参数设定不正确 2、没有进行参数辨识 3、电机过速度检测参数 P9-69、P9-60 设置不合理
故障处理对策	1、正确设置编码器参数 2、进行电机参数辨识 3、根据实际情况合理设置检测参数
故障名称	电机过温故障
操作面板显示	Err45
故障原因排查	1、温度传感器接线松动 2、电机温度过高
故障处理对策	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
故障名称	初始位置错误
操作面板显示	Err51
故障原因排查	1、电机参数与实际偏差太大
故障处理对策	1、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

7.2 常见故障及其处理方法

变频器使用过程中可能会遇到下列故障情况，请参考下述方法进行简单故障分析：

表 8-1 常见故障及其处理方法

序号	故障现象	可能原因	解决方法
1	上电无显示	电网电压没有或者过低；变频器驱动板上的开关电源故障；整流桥损坏；变频器缓冲电阻损坏；控制板、键盘故障；	检查输入电源；检查母线电压；重新拔插排线；寻求厂家服务；

		控制板与驱动板、键盘之间连线断；	
2	上电显示 HC	驱动板与控制板之间的连线接触不良；控制板上相关器件损坏；电机或者电机线有对地短路；霍尔故障； 电网电压过低；	重新拔插排线；寻求厂家服务；
3	上电显示 “Err23”报警	电机或者输出线对地短路；变频器损坏；	用摇表测量电机和输出线的绝缘；寻求厂家服务；
4	上电变频器显示正常，运行后显示 “HC”并马上停机	风扇损坏或者堵转；外围控制端子接线有短路；	更换风扇；排除外部短路故障；
5	频繁报 Err14 (模块过热)故障	载频设置太高。风扇损坏或者风道堵塞。变频器内部器件损坏 (热偶或其他)	降低载频(P0-15)。更换风扇、清理风道。寻求厂家服务。
6	变频器运行后电机不转动。	电机及电机线；变频器参数设置错误(电机参数)；驱动板与控制板连线接触不良；驱动板故障；	重新确认变频器与电机之间连线；更换电机或清除机械故障；检查并重新设置电机参数；
7	DI 端子失效。	参数设置错误；外部信号错误；OP 与+24V 跳线松动；控制板故障；	检查并重新设置 P4 组相关参数；重新接外部信号线；重新确认 OP 与+24V 跳线；寻求厂家服务；
8	闭环矢量控制时，电机速度无法提升。	编码器故障；编码器接错线或者接触不良；PG 卡故障； 驱动板故障；	更换码盘并重新确认接线；更换 PG 卡； 寻求服务；
9	变频器频繁报过流和过压故障。	电机参数设置不对；加减速时间不合适；负载波动；	重新设置电机参数或者进行电机调谐； 设置合适的加减速时间；寻求厂家服务；
10	上电(或运行)报 Err17	软启动接触器未吸合；	检查接触器电缆是否松动；检查接触器是否有故障；检查接触器 24V 供电电源是否有故障； 寻求厂家服务；
11	上电显示 88888	控制板上相关器件损坏；	更换控制板；

附录 A：200MN Modbus 通讯协议

200MN 系列变频器提供 RS232/RS485 通信接口，并支持 Modbus 通讯协议。用户可通过计算机或 PLC 实现集中控制，通过该通讯协议设定变频器运行命令，修改或读取功能码参数，读取变频器的工作状态及故障信息等。

一、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。

应用方式 变频器接入具备 RS232/RS485 总线的“单主多从”PC/PLC 控制网络。

总线结构

(1) 接口方式

RS232/RS485 硬件接口

(2) 传输方式 异步串行，半双工传输方式。在同一时刻主机和从机只能有一个发送数据而另一个只能接收数据。数据在串行异步通信过程中，是以报文的形式，一帧一帧发送。

(3) 拓扑结构 单主机多从机系统。从机地址的设定范围为 1~247，0 为广播通信地址。网络中的从机地址必须是唯一的。

协议说明

200MN 系列变频器通信协议是一种异步串行的主从 Modbus 通信协议，网络中只有一个设备（主机）能够建立协议（称为“查询/命令”）。其他设备（从机）只能通过提供数据响应主机的“查询/命令”，或根据主机的“查询/命令”做出相应的动作。主机在此是指个人计算机（PC），工业控制设备或可编程逻辑控制器（PLC）等，从机是指 200MN 变频器。主机既能对某个从机单独进行通信，也能对所有下位从机发布广播信息。对于单独访问的主机“查询/命令”，从机都要返回一个信息（称为响应），对于主机发出的广播信息，从机无需反馈响应给主机。

通讯资料结构 200MN 系列变频器的 Modbus 协议通讯数据格式如下：

使用 RTU 模式，消息发送至少要以 3.5 个字符时间的停顿间隔开始。在网络波特率下多样的字符时间，这是最容易实现的（如下图的 T1-T2-T3-T4 所示）。传输的第一个域是设备地址。

可以使用的传输字符是十六进制的 0...9,A...F。网络设备不断侦测网络总线，包括停顿间隔时间内。当第一个域（地址域）接收到，每个设备都进行解码以判断是否发往自己的。在最后一个传输字符之后，一个至少 3.5 个字符时间的停顿标定了消息的结束。一个新的消息可在此停顿后开始。

整个消息帧必须作为一连流的传输。如果在帧完成之前有超过 1.5 个字符时间的停顿时间，接收设备将刷新不完整的消息并假定下一字节是一个新消息的地址域。同样地，如果一个新消息在小于 3.5 个字符时间内接着前个消息开始，接收的设备将认为它是前一消息的延续。这将导致一个错误，因为在最后的 CRC 域的值不可能是正确的。

RTU 帧格式：

帧头 START	3.5 个字符时间
从机地址 ADR	通讯地址：1~247
命令码 CMD	03：读从机参数；06：写从机参数
数据内容 DATA (N-1)	资料内容：功能码参数地址，功能码参数个数，功能码参数值等。
数据内容 DATA (N-2)	
.....	
数据内容 DATA0	
CRC CHK 高位	检测值：CRC 值。
CRC CHK 低位	
END	3.5 个字符时间

CMD（命令指令）及 DATA（资料字描述）

命令码：03H，读取 N 个字（Word）（最多可以读取 12 个字）例如：从机地址为 01 的变频器的启始地址 F002 连续读取连续 2 个字

主机命令信息

ADR	01H
CMD	03H
起始地址高位	F0H
起始地址低位	02H
寄存器个数高位	00H
寄存器个数低位	02H
CRC CHK 低位	有待计算其 CRC CHK 值
CRC CHK 高位	

从机回应信息

PD-05 设为 0 时：

ADR	01H
CMD	03H
字节个数高位	00H
字节个数低位	04H
资料 F002H 高位	00H
资料 F002H 低位	00H
资料 F003H 高位	00H
资料 F003H 高位	01H
CRC CHK 低位	有待计算其 CRC CHK 值
CRC CHK 高位	

FD-05 设为 1 时

ADR	01H
CMD	03H
字节个数	04H
资料 F002H 高位	00H
资料 F002H 低位	00H
资料 F003H 高位	00H
资料 F003H 低位	01H
CRC CHK 低位	有待计算其 CRC CHK 值
CRC CHK 高位	

命令码：06H 写一个字 (Word) 例如：将 5000 (1388H) 写到从机地址 02H 变频器的 F00AH 地址处。

主机命令信息

ADR	02H
CMD	06H
资料地址高位	F0H
资料地址低位	0AH
资料内容高位	13H
资料内容低位	88H
CRC CHK 低位	有待计算 CRC CHK 值
CRC CHK 高位	

从机回应信息

ADR	02H
CMD	06H

资料地址高位	F0H
资料地址低位	0AH
资料内容高位	13H
资料内容低位	88H
CRC CHK 低位	有待计算 CRC CHK 值
CRC CHK 高位	

校验方式——CRC 校验方式：CRC（Cyclical Redundancy Check）使用 RTU 帧格式，消息包括了基于 CRC 方法的错误检测域。CRC 域检测了整个消息的内容。CRC 域是两个字节，包含 16 位的二进制值。它由传输设备计算后加入到消息中。接收设备重新计算收到消息的 CRC，并与接收到的 CRC 域中的值比较，如果两个 CRC 值不相等，则说明传输有错误。

CRC 是先存入 0xFFFF，然后调用一个过程将消息中连续的 8 位字节与当前寄存器中的值进行处理。仅每个字符中的 8Bit 数据对 CRC 有效，起始位和停止位以及奇偶校验位均无效。

CRC 产生过程中，每个 8 位字符都单独和寄存器内容相异或（XOR），结果向最低有效位方向移动，最高有效位以 0 填充。LSB 被提取出来检测，如果 LSB 为 1，寄存器单独和预置的值相异或，如果 LSB 为 0，则不进行。整个过程要重复 8 次。在最后一位（第 8 位）完成后，下一个 8 位字节又单独和寄存器的当前值相异或。最终寄存器中的值，是消息中所有的字节都执行之后的 CRC 值。

CRC 添加到消息中时，低字节先加入，然后高字节。CRC 简单函数如下：

```
unsigned int crc_chk_value ( unsigned char *data_value,unsigned char length ) {
    unsigned int crc_value=0xFFFF ;
    int i ;
    while ( length-- )
    {
        crc_value^=*data_value++ ;
        for ( i=0 ; i<8 ; i++ )
        {
            if ( crc_value&0x0001 )
            {
                crc_value= ( crc_value>>1 )
                ^0xa001 ;
            }
            else
            {
                crc_value=crc_value>>1 ;
            }
        }
    }
    return ( crc_value ) ;
}
```

通信参数的地址定义

该部分是通信的内容，用于控制变频器的运行，变频器状态及相关参数设定。读写功能码参数（有些功能码是不能更改的，只供厂家使用或监视使用）：功能码参数地址标示规则：

以功能码组号和标号为参数地址表示规则：

高位字节：P0~PF（P 组）、A0~AF（A 组）、70~7F（U 组）低位字节：00~FF

如：P3-12，地址表示为 P30C；注意：PF 组：既不可读取参数，也不可更改参数；U 组：只可读取，不可更改参数。

有些参数在变频器处于运行状态时，不可更改；有些参数不论变频器处于何种状态，均不可更改；更改功能码参数，还要注意参数的范围，单位，及相关说明。

另外，由于 EEPROM 频繁被存储，会减少 EEPROM 的使用寿命，所以，有些功能码在通讯的模式下，无须存储，只要更改 RAM 中的值就可以了。

如果为 P 组参数，要实现该功能，只要把该功能码地址的高位 F 变成 0 就可以实现。如果为 A 组参数，要实现该功能，只要把该功能码地址的高位 A 变成 4 就可以实现。相应功能码地址表示如下：高位字节：00~0F（P 组）、40~4F（A 组）低位字节：00~FF

如：

功能码 P3-12 不存储到 EEPROM 中，地址表示为 030C；功能码 A0-05 不存储到 EEPROM 中，地址表示为 4005；该地址表示只能做写 RAM，不能做读的动作，读时，为无效地址。对于所有参数，也可以使用命令码 07H 来实现该功能。

停机/运行参数部分：

参数地址	参数描述
1000	*通信设定值（-10000~10000）（十进制）
1001	运行频率
1002	母线电压
1003	输出电压
1004	输出电流
1005	输出功率
1006	输出转矩
1007	运行速度
1008	DI 输入标志
1009	DO 输出标志
100A	AI1 电压
100B	AI2 电压
100C	AI3 电压
100D	计数值输入
100E	长度值输入
100F	负载速度
1010	PID 设置
1011	PID 反馈
1012	PLC 步骤
1013	PULSE 输入脉冲频率，单位 0.01kHz
1014	反馈速度，单位 0.1Hz
1015	剩余运行时间
1016	AI1 校正前电压
1017	AI2 校正前电压
1018	AI3 校正前电压
1019	线速度
101A	当前上电时间
101B	当前运行时间
101C	PULSE 输入脉冲频率，单位 1Hz
101D	通讯设定值
101E	实际反馈速度
101F	主频率 X 显示
1020	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 P2-10、A2-48、A3-48、A4-48（转矩上限数字设定，分别对应第一、二电机）。

控制命令输入到变频器：（只写）

命令字地址	命令功能
2000	0001：正转运行
	0002：反转运行
	0003：正转点动
	0004：反转点动
	0005：自由停机
	0006：减速停机
	0007：故障复位

读取变频器状态：（只读）

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

参数锁定密码校验：（如果返回为 8888H，即表示密码校验通过）

密码地址	输入密码的内容
1F00	*****
命令地址	命令内容
2001	BIT0：DO1 输出控制 BIT1：DO2 输出控制 BIT2：RELAY1 输出控制 BIT3：RELAY2 输出控制 BIT4：FMR 输出控制 BIT5：VDO1
	BIT6：VDO2
	BIT7：VDO3
	BIT8：VDO4
	BIT9：VDO5

模拟输出 AO1 控制：（只写）

命令地址	命令内容
2002	0 ~ 7FFF 表示 0% ~ 100%

模拟输出 AO2 控制：（只写）

命令地址	命令内容
2003	0 ~ 7FFF 表示 0% ~ 100%

脉冲（PULSE）输出控制：（只写）

命令地址	命令内容
2004	0 ~ 7FFF 表示 0% ~ 100%

变频器故障描述：

变频器故障地址	变频器故障信息
8000	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
通讯故障地址	故障功能描述
8001	0000：无故障 0001：密码错误 0002：命令码错误 0003：CRC 校验错误 0004：无效地址 0005：无效参数 0006：参数更改无效 0007：系统被锁定 0008：正在 EEPROM 操作

PD 组通讯参数说明

Pd-00	波特率	出厂值	6005
	设定范围	个位：MODUBS 波特率 0：300BPS	

		1：600BPS 2：1200BPS 3：2400BPS 4：4800BPS 5：9600BPS 6：19200BPS 7：38400BPS 8：57600BPS 9：115200BPS
--	--	---

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。

Fd-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。

Pd-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。

Pd-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。

Pd-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（Err16）。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。

Pd-05	通讯协议选择	出厂值	0
	设定范围	0：非标准的 Modbus 协议 1：标准的 Modbus 协议	

PD-05=1：选择标准的 Modbus 协议。
PD-05=0：读命令时，从机返回字节数比标准的 Modbus 协议多一个字节，具体参见本协议“5 通讯资料结构”部分。

Pd-05	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。

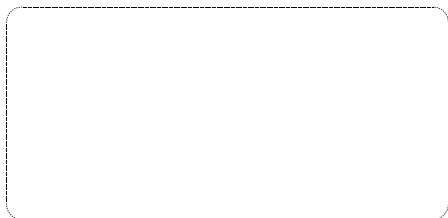
保修协议

1. 本产品保修期为十八个月（以机身条型码信息为准），保修期内按照使用说明书正常使用情况下，产品发生故障或损坏，我公司负责免费维修。
2. 保修期内，因以下原因导致损坏，将收取一定的维修费用：
 - A. 因使用上的错误及自行擅自修理、改造而导致的机器损坏；
 - B. 由于火灾、水灾、电压异常、其它天灾及二次灾害等造成的机器损坏；C、购买后由于人为摔落及运输导致的硬件损坏；
 - D. 不按我司提供的用户手册操作导致的机器损坏；
 - E. 因机器以外的障碍（如外部设备因素）而导致的故障及损坏；
3. 产品发生故障或损坏时，请您正确、详细的填写《产品保修卡》中的各项内容。
4. 维修费用的收取，一律按照我公司最新调整的《维修价目表》为准。
5. 本保修卡在一般情况下不予补发，诚请您务必保留此卡，并在保修时出示给维修人员。
6. 在服务过程中如有问题，请及时与我司代理商或我公司联系。
7. 本协议解释权归厂家所有。

产品保修卡

客户信息	单位地址：	
	单位名称：	联系人：
	邮政编码：	联系电话：
产品信息	产品型号：	
	机身条码（粘贴在此处）：	
	代理商名称：	
故障信息	（维修时间与内容）： 维修人：	

请将本手册转交最终用户并妥善保管！



技术参数如有变化, 恕不另行通知。
本公司保留对上述资料的最终解释权
本公司版权所有，翻印必究。
内图仅供参考。

V20240715