

序言

感谢您购买青岛科润技术有限公司生产的 ACD600 系列高性能矢量变频器。

ACD600采用先进的控制策略实现了真正意义上的高精度磁通矢量转矩控制，无论是有PG运行还是无PG运行，均达到业界领先的控制水准。同步电机驱动与异步电机驱动的一体化，转矩控制、速度控制的一体化，使得ACD600成为业界少有的具有优异控制性能的一体化驱动器，满足客户应用的高性能化需求。同时，ACD600具有超出同类产品的防跳闸性能和适应恶劣电网、温度、湿度和粉尘能力，极大提高产品可靠性。

ACD600采用模块化设计，在满足客户通用需求的前提下，通过扩展设计可以灵活地满足客户个性化需求、行业性需求，顺应了变频器行业应用的趋势。内置PG接口及强大的速度控制、转矩控制，实用的过程闭环控制、简易PLC、灵活的输入输出端子、脉冲频率给定、停电和停机参数存储选择、频率给定通道与运行命令通道捆绑、休眠苏醒控制、主辅给定控制、摆频控制等，满足各种复杂高精度传动的要求，同时为设备制造业客户提供高集成度的一体化解决方案，对降低系统成本，提高系统可靠性具有极大价值。

ACD600通过优化PWM控制技术和电磁兼容性整体设计，满足用户对应用场所的低噪音、低电磁干扰的环保要求。

本手册提供用户安装配线、参数设定、故障诊断和排除及日常维护相关注意事项。为确保能正确安装及操作ACD600系列变频器，发挥其优越性能，请在装机之前，详细阅读本使用手册，并请妥善保存及交给该机器的使用者。

如果你使用中有问题，请与本公司各区域代理商联系，或直接与本公司客户服务中心联系，我们将竭诚为您服务。全国统一服务电话：400-670-6968

简介

ACD600 变频器主要在以下几个方面有明显提升：

1) 丰富的电压等级支持单相 220V、三相 220V、三相 380V、三相 690V 四个电压等级。

2) 丰富的电机种类支持支持三相交流异步电机、三相交流永磁同步电机的矢量控制。

3)丰富的控制方式

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。

4) 丰富的现场总线支持 Modbus-RTU、CANopen 两种总线。

5) 丰富的编码器类型支持差分编码器、开路集电极编码器、旋转变压器、UVW 编码器等。

6) 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。

7) 支持用户可编程

通过 ACD600PLC1 户可编程卡，用户可实现二次开发功能，可以用梯形图等方式进行程序编写。

8) 强大的后台软件

后台软件可实现变频器参数的上传、下载、实时示波器等功能。

9) 更丰富的功能下表简单罗列了 ACD600 的独特功能。

功能	描述
虚拟输入输出 IO	可灵活实现各种简单的逻辑功能
电机过热保护	选用 D6IO2 扩展卡后，AI3 可接收电机温度传感器输入（PT100、PT1000）来实现对电机过热保护
快速限流	避免变频器频繁的出现过流故障
多电机切换	具备四组电机参数，可实现四个电机切换控制
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 AI、AO	通过出厂校正（亦可现场校正），AI、AO 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
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
MI、MO 正反逻辑	用户自主设定 MI、MO 的正反逻辑
MI、MO 响应延迟	用户自主设定 MI、MO 响应延迟时间

功能	描述
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
用户可编程	外接可编程卡实现用户二次开发
负荷分配	使用点对点通讯可以实现两台 ACD600 之间的负荷分配
MI、MO 响应延迟	用户自主设定 MI、MO 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
用户可编程	外接可编程卡实现用户二次开发
负荷分配	使用点对点通讯可以实现两台 ACD600 之间的负荷分配

开箱验货：

在开箱时，请认真确认：

本机铭牌的型号及变频器额定值是否与您的订货一致。箱内含您订购的机器、产品合格证、用户操作手册及保修单。

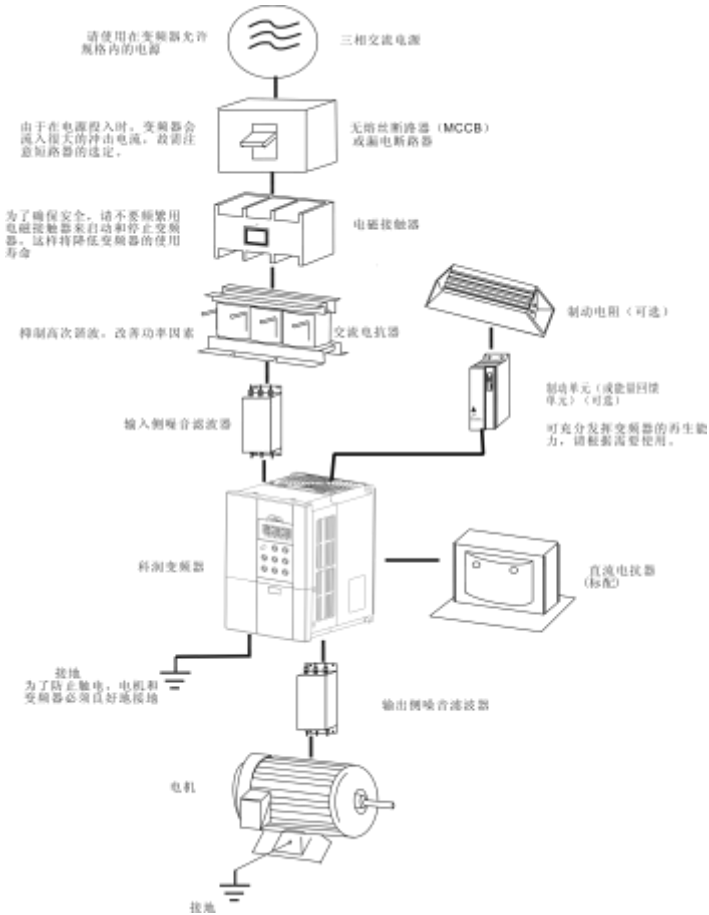
产品在运输过程中是否有破损现象；若发现有某种遗漏或损坏，请速与本公司或您的供货商联系解决。

初次使用：

对于初次使用本产品的用户，应先认真阅读本手册。若对一些功能及性能方面有所疑惑，请咨询我公司的技术支持人员，以获得帮助，对正确使用本产品有利。

外围电气元件及系统构成

使用 ACD600 系列变频器控制同步或异步电机构成控制系统时，需要在变频器的输入输出侧安装各类电气元件保证系统的安全稳定。另外，ACD600 系列变频器配有多种选配合扩展卡件，实现多种功能。三相 220V/380V 电压等级 ACD600 系列构成如下图所示。



注意：

- 不要在变频器的输出侧安装电容器或浪涌抑制器，这将导致变频器的故障或电容和浪涌抑制器的损坏。
- 变频器的输入/输出（主回路）包含有谐波成分，可能干扰变频器附件的通讯设备。因此，安装抗干扰滤波器，使干扰降至最小。
- 外围设备的详细情况及选件参照外围设备的选型手册。

目录

	序言.....	1
-	简介.....	2
-	第一章 安全信息及注意事项.....	-
7	1.1 安全事项.....	-
	7 -	
	1.2 注意事项.....	-
	8 -	
	第二章 产品信息.....	-
10	2.1 命名规则.....	-
	10 -	
	2.2 铭牌.....	-
	10 -	
	2.3 ACD600 变频器系列.....	-
	10 -	
	2.4 技术规范.....	-
	12 -	
	2.5 产品外型图、安装孔位尺寸.....	14
	-	
	2.6 选配件.....	23
	-	
	2.7 变频器的日常保养与维护.....	23
	-	
	2.8 变频器的保修说明.....	-
	24 -	
	2.9 制动组件选型指南.....	-
	24 -	
	第三章 机械与电气安装.....	-
26	3.1 机械安装.....	-
	26 -	
	3.2 电气安装.....	-
	28 -	
	第四章 操作显示与应用举例.....	-
37	4.1 操作与显示界面介绍.....	-
	37 -	
	4.2 功能码查看、修改方法说明.....	-
	38 -	
	4.3 变频器功能码的组织方式.....	-
	39 -	
	4.4 功能码参数的快速查阅模式.....	-
	39 -	

4.5 多功能按键的定义与操作	-
40	-
4.6 状态参数的查阅	-
40	-
4.7 变频器的起停控制	41
-	-
4.8 变频器的运行频率控制	-
46	-
4.9 电机特性参数设置与自动调谐	-
54	-
4.10 变频器 MI 端口的使用方法	57
-	-
4.11 变频器 MO 端口的使用方法	57
-	-
4.12 输入信号特性及预处理	58
-	-
4.13 变频器 AO 端口的使用方法	59
-	-
4.14 变频器 PG 端口的使用方法	59
-	-
4.15 变频器串行通讯的使用方法	60
-	-
4.16 变频器多功能扩展接口的使用	60
-	-
4.17 密码设置	61
-	-
4.18 参数保存特性与厂家参数恢复	61
-	-
第五章 功能参数表	-
62	-
5.1 基本功能参数简表	62
-	-
5.2 监视参数简表	95
-	-
第六章 参数说明	97
P0 组基本功能组	97
P1 组第一电机参数	107
P2 组矢量控制参数	112
P3 组 V/F 控制参数	115
P4 组输入端子	119
P5 组输出端子	130
P6 组启停控制	134
P7 组键盘与显示	140
P8 组辅助功能	143
P9 组故障与保护	153
PA 组过程控制 PID 功能	160

PB 组摆频、定长和计数	166
PC 组多段指令及简易 PLC 功能	168
PD 组通讯参数	173
PE 组用户定制功能码	173
PP 组用户密码	175
A0 组转矩控制和限定参数	177
A1 组虚拟 MI、虚拟 MO	179
A2 组~A4 组 第 2 电机~第 4 电机参数	183
A5 组控制优化参数	187
A6 组 AI 曲线设定	190
A7 组用户可编程功能	192
A8 组点对点通讯	192
AC 组 AIAO 校正	194
H0 组监视参数组	196
第七章 EMC (电磁兼容性)	202
7.1 定义	202
7.2 EMC 标准介绍	202
7.3 EMC 指导	202
第八章 故障诊断及对策	204
8.1 故障报警及对策	204
8.2 常见故障及其处理方法	207
附录 A: 多功能 IO 扩展卡 D60I02	209
附录 B: 简易型 IO 扩展卡 (D60I01) 使用说明	211
附录 C: 485 通讯扩展卡 (D60RS485) 使用说明	212
附录 D: PG 卡 1 (D60PG1) 使用说明	213
附录 E: 多功能 PG1、485 扩展卡 (D60PG1485) 使用说明	214
附录 F: ACD600 通讯数据地址定义	216
附录 G: ACD600Modbus 通讯协议	220

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：



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

使用阶段	安全等级	事项
安装前	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ● 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！ ● 装箱单与实物名称不符时，请不要安装！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ● 搬运时应该轻抬轻放，否则有损坏设备的危险！ ● 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！ ● 不要用手触及控制系统的元器件，否则有静电损坏的危险！
安装时	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ● 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！ ● 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	<ul style="list-style-type: none"> ● 不能让导线头或螺钉掉入驱动器中。否则引起驱动器损坏！ ● 请将驱动器安装在震动少，避免阳光直射的地方。 ● 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
配线时	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ● 必须遵守本手册的指导，由专业电气工程人员施工，否则会出现意想不到的危险！ ● 变频器和电源之间必须有断路器隔开，否则可能发生火警！ ● 接线前请确认电源处于零能量状态，否则有触电的危险！ ● 请按标准对变频器进行正确规范接地，否则有触电危险！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ● 绝不能将输入电源连接到变频器的输出端子（U/T1、V/T2、W/T3）上。注意接线端子的标记，不要接错线！否则引起驱动器损坏！ ● 所用导线线径请参考手册的建议。否则可能发生事故！ ● 绝不能将制动电阻直接接于直流母线（DC+）、（DC-）端子之间。否则引起警告！ ● 编码器必须使用屏蔽线，且屏蔽层必须保证单端可靠接地！
上电前	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ● 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/L1、S/L2、T/L3）和输出端子（U/T1、V/T2、W/T3）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！ ● 变频器的任何部分无需进行耐压试验，出厂时产品已作过此项测试。否则引起事故！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ● 变频器必须盖好盖板后才能上电。否则可能引起触电！ ● 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！

使用阶段	安全等级	事项
上电后	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ● 上电后不要打开盖板。否则有触电的危险！ ● 不要用湿手触摸驱动器及周边电路。否则有触电危险！ ● 不要触摸变频器的任何输入输出端子。否则有触电危险！ ● 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！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ● 若需要进行参数辨识，请注意电机旋转中伤人的危险。否则可能引起事故！ ● 请勿随意更改变频器厂家参数。否则可能造成设备的损害！
运行中	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ● 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！ ● 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！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ● 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！ ● 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！
保养时	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ● 没有经过专业培训的人员请勿对变频器实施维修及保养。否则造成人身伤害或设备损坏！ ● 请勿带电对设备进行维修及保养。否则有触电危险！ ● 确认将变频器的输入电源断电 10 分钟后，才能对驱动器实施保养及维修。否则电容上的残余电荷对会造成伤害！ ● 所有可插拔插件必须在断电情况下插拔！ ● 更换变频器后必须进行参数的设置和检查。
	 注意	<p>旋转的电机会向变频器馈送电源，这样即使在电机停止并切断电源时也会造成变频器带电。在变频器上开展维护保养工作之前，请确保电机与变频器安全断开连接</p>

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 ACD600 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 ACD600 系列中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 一些特殊用法

如果客户在使用时需用到本手册所提供的建议接线图以外的方法时，如共直流母线等，请向我公司咨询。

1.2.13 变频器的报废时注意

主回路的电解电容和印制板上电解电容焚烧时可能发生爆炸。塑胶件焚烧时会产生有毒气体。请作为工业垃圾进行处理。

1.2.14 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或者永磁同步电机。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

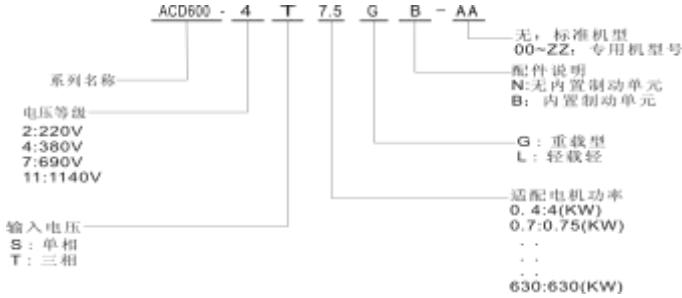


图 2-1 命名规格

2.2 铭牌

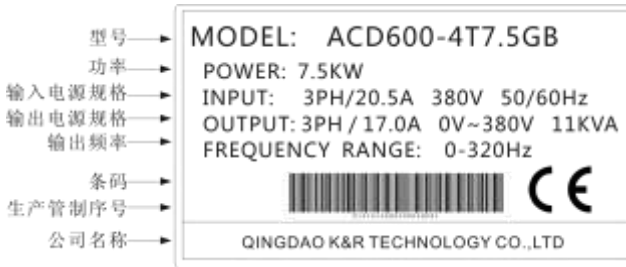


图 2-2 铭牌

2.3 ACD600 变频器系列

表 2-1 ACD600 变频器型号与技术数据

变频器型号	输入电压	额定容量 (KVA)	额定输入电流 (A)	额定输出电流 (A)	适配电机 (KW)	
ACD600-2S0.4	单相/ 三相 220V 范围: - 15%~ 20%	1.0	6.3	2.5	0.4	
ACD600-2T0.4			3.2			
ACD600-2S0.7		1.9	11.5	5.0	0.75	
ACD600-2T0.7			6.3			
ACD600-2S1.5		2.7	2.7	15.7	7.0	1.5
ACD600-2T1.5				9.0		
ACD600-2S2.2		3.8	3.8	27	9.6	2.2
ACD600-2T2.2				12.5		

变频器型号	输入电压	额定容量 (KVA)	额定输入电流(A)	额定输出电流 (A)	适配电机 (KW)
ACD600-4T0.7	三相 380V 范 围: - 15%~20 %	1.5	3.4	2.1	0.75
ACD600-4T1.5		3.0	5.0	3.8	1.5
ACD600-4T2.2		4.0	5.8	5.1	2.2
ACD600-4T4.0		5.9	10.5	9.0	4.0
ACD600-4T5.5		8.9	14.6	13.0	5.5
ACD600-4T7.5		11.0	20.5	17.0	7.5
ACD600-4T11		17.0	26.0	25.0	11
ACD600-4T15		21.0	35.0	32.0	15
ACD600-4T18.5		24.0	38.5	37.0	18.5
ACD600-4T22		30.0	46.5	45.0	22
ACD600-4T30		40.0	62.0	60.0	30
ACD600-4T37		57.0	76.0	75.0	37
ACD600-4T45		69.0	92.0	91.0	45
ACD600-4T55		85.0	113.0	112.0	55
ACD600-4T75		114.0	157.0	150.0	75
ACD600-4T90		134.0	180.0	176.0	90
ACD600-4T110		160.0	214.0	210.0	110
ACD600-4T132		192.0	256.0	253.0	132
ACD600-4T160		231.0	307.0	304.0	160
ACD600-4T200		250.0	385.0	377.0	200
ACD600-4T220		280.0	430.0	426.0	220
ACD600-4T250		355.0	468.0	465.0	250
ACD600-4T280		396.0	525.0	520.0	280
ACD600-4T315		445.0	590.0	585.0	315
ACD600-4T355		500.0	665.0	650.0	355
ACD600-4T400		565.0	785.0	725.0	400
ACD600-4T500	630.0	883.0	820.0	500	
ACD600-7T132	三相 690V 范 围: - 15%w~2 0%	192.0	170.0	150.0	132
ACD600-7T160		231.0	200.0	175.0	160
ACD600-7T200		250.0	235.0	215.0	200
ACD600-7T250		355.0	265.0	260.0	250
ACD600-7T280		396.0	305.0	299.0	280
ACD600-7T315		445.0	350.0	330.0	315
ACD600-7T355		500.0	382.0	374.0	355
ACD600-7T400		565.0	435.0	410.0	400
ACD600-7T450		630.0	490.0	465.0	450
ACD600-7T500		700.0	595.0	550.0	500
ACD600-7T560		730.0	605.0	575.0	560

2.4 技术规范

表 2-2 变频器技术规范

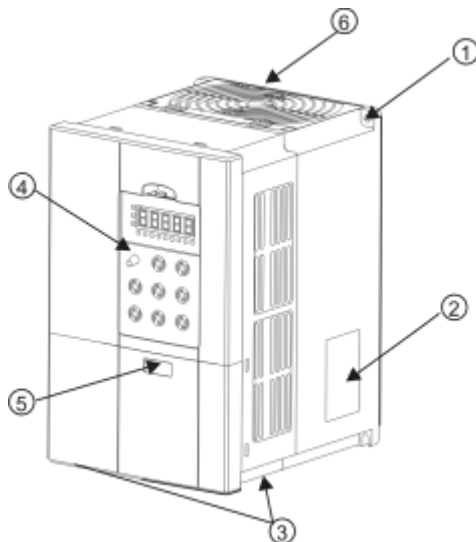
项目		规格		
基本功能	最高频率	矢量控制：0~300Hz V/F 控制：0~3200Hz		
	载波频率	0.5kHz~16kHz 可根据负载特性，自动调整载波频率。		
	输入频率分辨率	数字设定：0.01Hz 模拟设定：最高频率 $\times 0.025\%$		
	控制方式	开环矢量控制（SVC） 闭环矢量控制（VC） V/F 控制		
	启动转矩	G 型机：0.5Hz/150%（SVC）；0Hz/180%（VC） L 型机：0.5Hz/100%		
	调速范围	1：100（SVC）	1：1000（VC）	
	稳速精度	$\pm 0.5\%$ （SVC）	$\pm 0.02\%$ （VC）	
	转矩控制精度	$\pm 5\%$ （VC）		
	过载能力	G 型机：150% 额定电流 60s；180% 额定电流 3s。 L 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~100.00Hz。 点动加减速时间 0.0s~6.0s。		
	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		
	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			

项目		规格
个性化功能	出色的性能	以高性能的电流矢量控制技术实现异步电机和同步电机控制
	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
	快速限流	避免变频器频繁的出现过流故障
	虚拟 IO	五组虚拟 MIMO，可实现简易逻辑控制
	定时控制功能	定时控制功能：设定时间范围 0.0Min~6500.0Min
	多电机切换	四组电机参数，可实现四个电机切换控制
	多线程总线支持	支持两种现场总线：RS-485、CANopen
	电机过热保护	选配 IO 扩展卡，模拟量输入 AI3 可接受电机温度传感器输入（PT100、PT1000）
	多编码器支持	支持差分、开路集电极、UVW、旋转变压器、正弦弦等编码器
	用户可编程	选配用户可编程卡，可以实现二次开发。
	强大的后台软件	支持变频器参数操作及虚拟示波器功能。通过虚拟示波器可实现对变频器内部状态的图形监视
运行	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 2 个模拟量输入端子，1 个仅支持 0~10V 电压输入， 1 个支持 0~10V 电压输入或 0~20mA 电流输入 扩展能力： 5 个数字输入端子 1 个模拟量输入端子，支持 -10~10V 电压输入， 且支持 PT100\PT1000
	输出端子	标准： 1 个高速脉冲输出端子（可选为开路集电极式），支持 0~100kHz 的方波信号输出 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 扩展能力： 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
	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。

项目		规格
显示与键 盘操作	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。
	选配件	制动组件、简易 IO1 扩展卡、多功能 IO2 扩展卡、用户可编程卡、D60PG 卡、485 通讯卡、CanOpen 通讯卡。
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℃。
	IP 等级	IP20
	污染等级	PD2
配电系统	TN, TT	

2.5 产品外型图、安装孔位尺寸

2.5.1 产品外型图



- ①: 固定螺丝孔
- ②: 规格铭牌
- ③: 电机输入/输出端出口
- ④: 操作面板
- ⑤: 功率标签
- ⑥: 散热通风风口
- ⑦: 电源输入端子
- ⑧: 外部输入/输出端子
- ⑨: 能耗制动电阻接线端
- ⑩: 电机输出端子
- 11: 接地端子

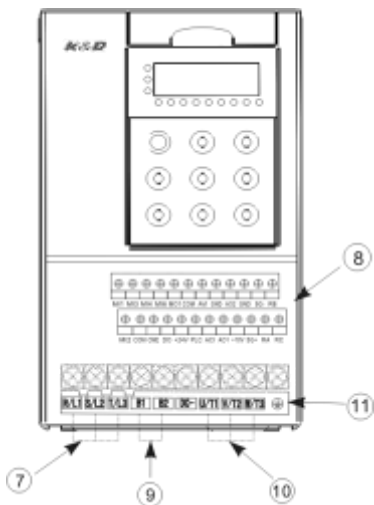
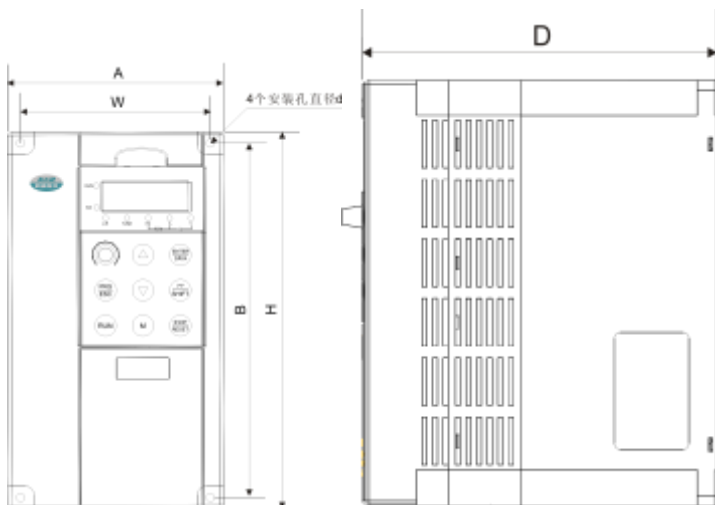


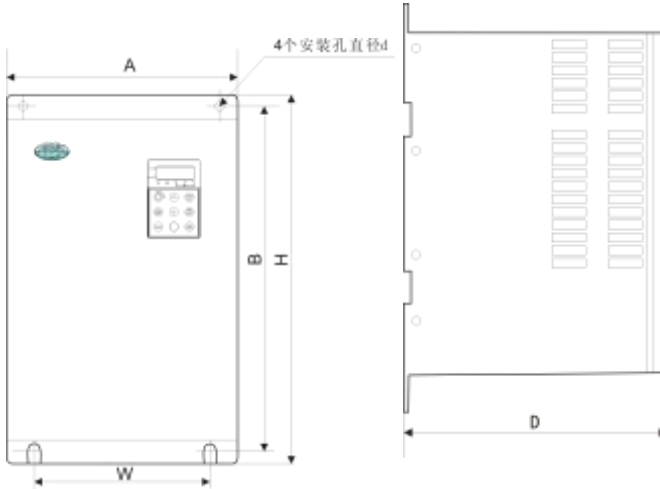
图 2-3 变频器各部位名称示意图

2.5.2 机箱外形尺寸

2.5.2.1 塑壳机箱外形尺寸图(壁挂式)



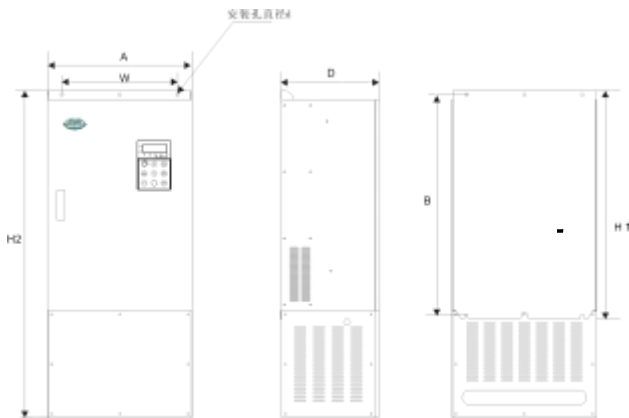
2.5.2.2 金属壳机箱外形尺寸图(壁挂式)



2.5.2.3 金属壳机箱外形尺寸图(立柜式)



2.5.2.4 金属壳机箱外形尺寸图(挂式柜式一体机)



ACD600 各机型外壳结构如下:

机型	外壳类型
单相 220V	
0.4kW~2.2kW	塑胶结构
三相 220V	
0.4kW~2.2kW	塑胶结构
三相 380V	
0.75kW~15kW	塑胶结构
18.5kW~400kW	钣金结构

2.5.3 外引键盘的外型尺寸

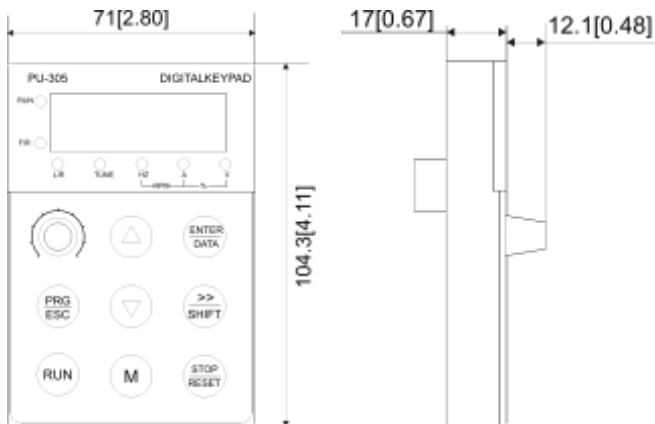
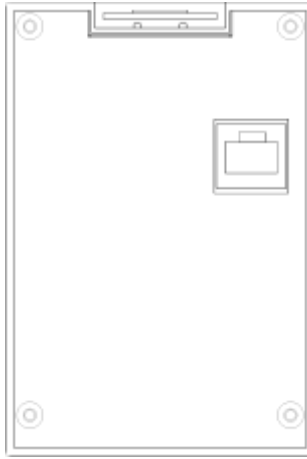


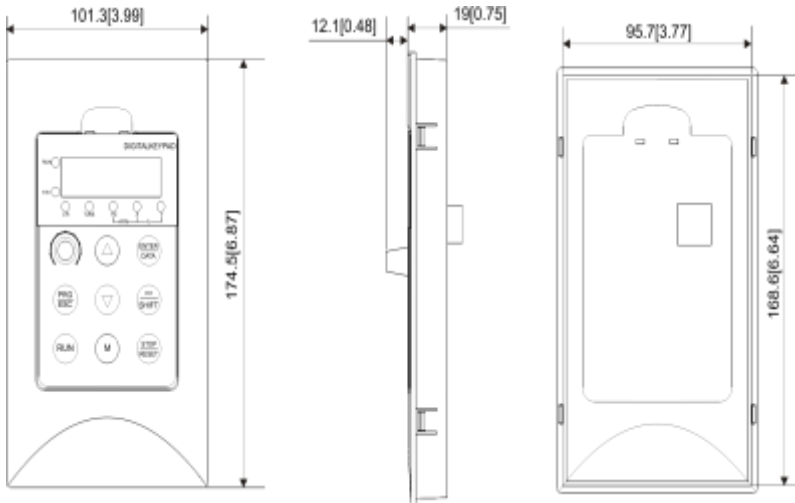
图 2-4 外引键盘的外型尺寸 (a)

图 2-4 外引键盘的外型尺寸 (b)

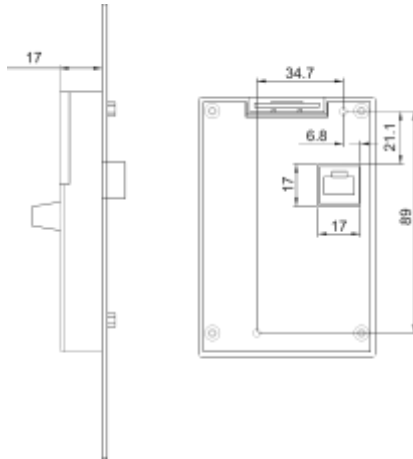


2-4 外引键盘的外型尺寸 (c)

面板外拉指示 A-用键盘套:



外引键盘的安装开孔尺寸:



2.5.4 外置直流电抗尺寸安装图

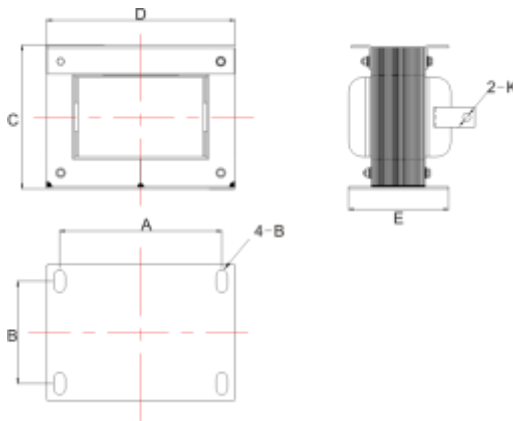


图 2-5 外置电抗器尺寸示意图

表 2-3 适用变频器型号

适用变频器型号	A	B	C	D	E	固定孔	铜牌连接孔径	电抗器型号
ACD600-4T90G	176	115	255	200	150	11*18	Ø11	DCR-0250A
ACD600-4T110L								
ACD600-4T110G	155	118	178	230	150	12*20	Ø13	DCR-0300A
ACD600-4T132L								
ACD600-4T132G								
ACD600-4T160L								
ACD600-4T160G	155	144	178	230	175	9*18	Ø13	DCR-0400A
ACD600-4T200L								
ACD600-4T200G	200	140	186	242	173	12*20	Ø13	DCR-0500A
ACD600-4T220L								
ACD600-4T220G	200	140	218	282	175	12*20	Ø13	DCR-0700A
ACD600-4T250L								
ACD600-4T250G								
ACD600-4T280L								
ACD600-4T280G								
ACD600-4T315L								
ACD600-4T315G								
ACD600-4T355L								
ACD600-4T355G	270	160	220	330	256	12*22	Ø11	DCR-1000A
ACD600-4T400L								
ACD600-4T400G								
ACD600-4T450L								
ACD600-4T500G	200	150	293	255	183	13*18	Ø15	DCL-500L(1250A)
ACD600-4T560L		160						DCL-560L(1350A)
ACD600-4T560G								DCL-560L(1350A)
ACD600-4T630L								DCL-630L(1540A)
ACD600-4T630G								
ACD600-4T700L								

科润技术 ACD600 系列变频器，90kW 以上功率，全部采用标配外置直流电抗器，发货时用单独的包装木箱随机器一起发货。用户在安装时需要把变频器主回路接线端子 P2 和 P1 之间的短路铜排拆掉，然后把直流电抗器接在 P2 和 P1 之间，电抗器端子与变频器端子 P2、P1 之间连线没有极性。装上直流电抗器后，P2 和 P1 之间的短路铜排不再使用。

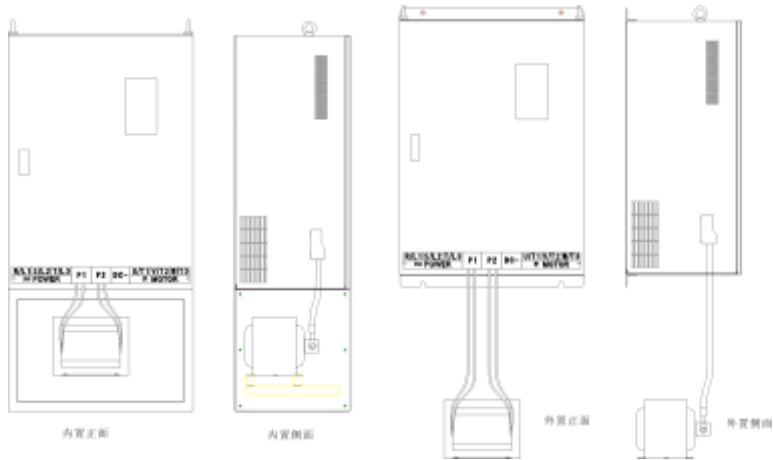


图 2-6 外置电抗器连接示意图

2.5.5 ACD600 变频器外型及安装孔位尺寸 (mm)

表 2-4 ACD600 外型及安装孔位尺寸

机箱	规格型号	尺寸 (mm)						壳体
		A	B	H	W	D	d	
E22	ACD600-2T0.4GB ACD600-2S0.4GB	118.0	172.5	185.0	105.5	150.0	5.0	塑壳机箱
	ACD600-2T0.75GB ACD600-2S0.75GB							
	ACD600-2T1.5GB ACD600-2S1.5GB							
	ACD600-4T0.75GB							
	ACD600-4T1.5GB					170.0		
	ACD600-4T2.2GB							
	ACD600-2T2.2GB ACD600-2S2.2GB							
	ACD600-4T4.0GB							
E75	ACD600-4T5.5LB	160.0	235.0	247.0	148.0	186.0	5.5	
	ACD600-4T5.5GB							
	ACD600-4T7.5LB							
	ACD600-4T7.5GB							
E011	ACD600-4T11LB	210.0	322.0	336.0	150.0	200.0	7.0	壁挂式金属壳机箱
	ACD600-4T11GB							
	ACD600-4T15LB							
	ACD600-4T15GB							
	ACD600-4T18.5LB							

机箱	规格型号	尺寸 (mm)						壳体
		A	B	H	W	D	d	
E018	ACD600-4T18.5G	290.0	429.0	455.0	274.0	230.0	6	壁挂式金属壳机箱
	ACD600-4T22L							
	ACD600-4T22G							
	ACD600-4T30L							
	ACD600-4T30G							
	ACD600-4T37L							
E037	ACD600-4T37G	320.0	536.0	555.0	230.0	228.8	10.0	
	ACD600-4T45L							
	ACD600-4T45G							
	ACD600-4T55L							
E055	ACD600-4T55G	410.0	611.0	634.0	320.0	236.1	12	
	ACD600-4T75L							
	ACD600-4T75G							
	ACD600-4T90L							
E090	ACD600-4T90G	460	631	H1: 588	320	342	12	
	ACD600-4T110L			H2: 988				
	ACD600-4T110G							
	ACD600-4T132L							
E185	ACD600-4T132G	561	823	H1: 847	420	350	14	
	ACD600-4T160L			H2: 1141				
	ACD600-4T160G							
	ACD600-4T200L							
	ACD600-4T200G							
	ACD600-4T220L							
E220	ACD600-4T220G	740	930	H1: 956	520	377	14	
	ACD600-4T250L			H2: 1356				
	ACD600-4T250G							
	ACD600-4T280L							
	ACD600-4T280G							
	ACD600-4T315L							
								挂式柜式一体机

机箱	规格型号	尺寸 (mm)						壳体
		A	B	H	W	D	d	
E355	ACD600-4T315G	820	1188	H1 :	620	381	18	挂式柜式一体机
	ACD600-4T355L			1232				
	ACD600-4T355G							
	ACD600-4T400L			H2 :				
	ACD600-4T400G			1618.5				
ACD600-4T450L								
K630	ACD600-4T500G	1260.0		2290.0		620.0		立柜式机箱
	ACD600-4T560L							
	ACD600-4T560G							
	ACD600-4T630L							
	ACD600-4T630G							
	ACD600-4T700L							

注：H1 为壁挂机高度，H2 为柜机高度，特殊要求可以定制非标。

2.6 选配件

若需以下选配件，请在订货时说明。

表 2-5 ACD600 变频器选配

名称	型号	功能	备注
简易 IO1 扩展卡	D60IO1	可增加 3 个数字输入、一个模拟电压输出	全系列机型可用
多功能 I/O2 扩展卡	D60IO2	可增加 2 个数字输入、一个模拟电压输入 AI3 为隔离模拟量可接 PT100, PT1000; 一个继电器输出、一个数字输出	全系列机型可用
485 通讯卡	D60RS485	带隔离的 MODBUS 通讯适配卡。	全系列机型可用
PG 卡 1	D60PG1	开路集电极或推挽输出编码器接口卡，提供 15V 电源	全系列机型可用
多功能 PG、485 扩展卡	D60PG1485	可增加 3 个数字输入、一个模拟电压输出；开路集电极或推挽输出编码器接口卡，提供 15V 电源；带隔离的 MODBUS 通讯适配卡。	全系列机型可用

2.7 变频器的日常保养与维护

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，导致变频器潜在积尘，防止积尘进入变频器内部。特别是金属粉尘

有效清除变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

日常清洁：

- 1) 应始终保持变频器处于清洁状态。
- 2) 有效清除变频器上变频器散热风扇的油污。

2.8 变频器的保修说明

免费保修仅指变频器本身。在正常使用情况下，发生故障或损坏，我公司负责 12 个月保修（从制造出厂之日起，以机身上条形码为准），12 个月以上，将收取合理的维修费用；

在 12 个月内，如发生以下情况，应收取一定的维修费用：

- 1) 用户不按使用手册中的规定，带来的机器损害；
- 2) 由于火灾、水灾、电压异常等造成的损害；
- 3) 将变频器用于非正常功能时造成的损害；
- 4) 有关服务费用按照厂家统一标准计算，如有契约，以契约优先的原则处理。

2.9 制动组件选型指南

表 2-7 是指导数据，用户可根据实际情况选择不同的电阻阻值和功率，（但阻值一定不能小于表中推荐值，功率可以大。）制动电阻的选择需要根据实际应用系统中电机发电的功率来确定，与系统惯性、减速时间、位能负载的能量等都有关系，需要客户根据实际情况选择。系统的惯量越大、需要的减速时间越短、制动得越频繁，则制动电阻需要选择功率越大、阻值越小。

2.9.1 阻值的选择

制动时，电机的再生能量几乎全部消耗在制动电阻上。

可根据公式： $U \cdot I = P_b$

公式中 U----系统稳定制动的制动电压

（不同的系统也不一样，对于 380VAC 系统一般取 700V）

P_b ----制动功率

2.9.2 制动电阻的功率择

理论上制动电阻的功率和制动功率一致，但是考虑到降额 70%。

可根据公式： $0.7 \cdot P_r = P_b \cdot D$

Pr----电阻的功率

D---制动频度（再生过程占整个工作过程的比

例）电梯----20%~30%

开卷和取卷----20~30%

离心机-----50%~60%

偶然制动负载----5%一般取 1

表 2-6ACD600 变频器制动组件选型表

变频器功率		制动单元		每台制动单元需配制动电阻			制动转矩 10%ED
电压	最大容量 KW (HP)	型号 70BR	用量 (台)	推荐电阻值	单支电阻规格	用量	
单相 220V 系列	0.5(0.7)	内置		80W200Ω	80W120Ω	1	100%
	0.75(1.0)	内置		80W200Ω	80W120Ω	1	
	1.5(2.0)	内置		150W100Ω	150W100Ω	1	
	2.2(3.0)	内置		200W80Ω	200W68Ω	1	
	3.7(5.0)	内置		300W50Ω	300W50Ω	1	
三相 380V 系列	0.75(1.0)	内置		80W400Ω	80W400Ω	1	
	1.5(2.0)	内置		120W330Ω	180W300Ω	1	
	2.2(3.0)	内置		160W250Ω	250W250Ω	1	
	3.7(5.0)	内置		300W150Ω	400W150Ω	1	
	5.5(7.5)	内置		400W100Ω	600W100Ω	1	
	7.5(10)	内置		550W75Ω	800W75Ω	1	
	11(15)	内置		1000W50Ω	1000W50Ω	1	
	15(20)	内置		1500W40Ω	1500W40Ω	1	
	18.5(25)	4030	1	2500W35Ω	2500W35Ω	1	
	22(30)	4030	1	3000W27.2Ω	1200W6.8Ω	4	
	30(40)	4045	1	5000W17.5Ω	2500W35Ω	2	
	37(50)	4045	1	9600W16Ω	1200W8Ω	8	
	45(60)	4045	1	9600W13.6Ω	1200W6.8Ω	8	
	55(75)	4030	2	6000W20Ω	1500W5Ω	4	
	75(100)	4045	2	9600W15Ω	1200W7.5Ω	8	
90(125)	4045	2	9600W13.6Ω	1200W6.8Ω	8		
110(150)	4045	3	9600W16Ω	1200W8Ω	8		
132(175)	4045	3	9600W13.6Ω	1200W6.8Ω	8		
160(220)	4045	4	9600W13.6Ω	1200W6.8Ω	8		
220(300)	4045	5	9600W13.6Ω	1200W6.8Ω	8		
250(330)	4045	6	9600W13.6Ω	1200W6.8Ω	8		

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，并用螺丝垂直安装在安装支座上。变频器工作时易产生大量热量，周围要有足够空间散热。
- 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。

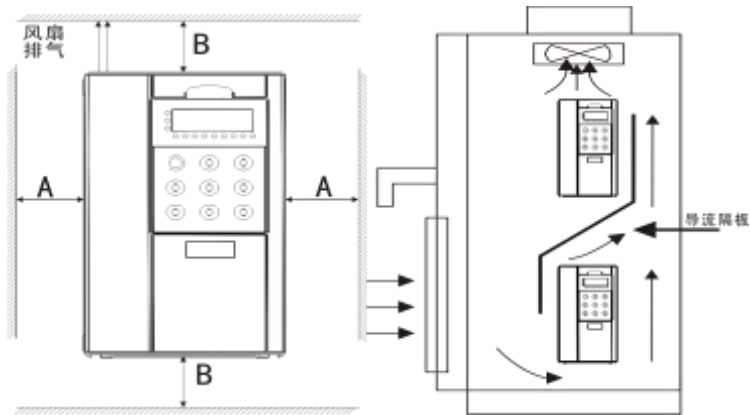


图 3-1ACD600 变频器安装示意图

单体安装时：当变频器功率不大于 22kW 时可以不考虑 A 尺寸。当大于 22kW 时 A 应该大于 50mm。上下安装时：当变频器上下安装时请安装图示的隔热导流板。

功率等级	安装尺寸	
	B	A
≤15kW	≥100mm	可以不作要求
18.5kW~30kW	≥200mm	≥50mm
≥37kW	≥300mm	≥50mm

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。

3.1.3 下盖板拆卸和安装

7.5kW 以下 ACD600 系列变频器采用塑胶外壳，塑胶外壳下盖板的拆卸可用工具将下盖板的往上用力掀开即可。

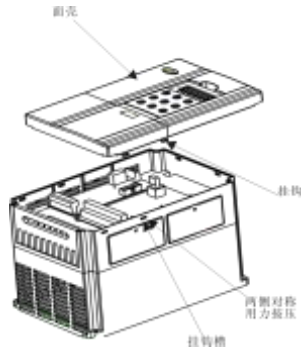


图 3-2 塑胶外壳下盖板拆卸图

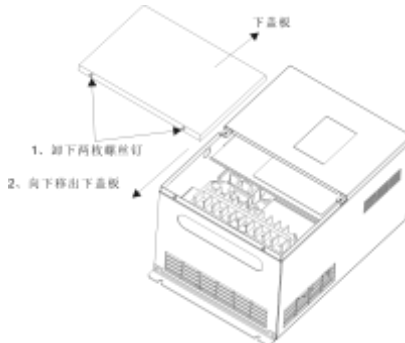


图 3-3 钣金外壳下盖板拆卸图

11kW 以上 ACD600 系列变频器采用钣金外壳，钣金外壳下盖板的拆卸参见图 3-3。可用工具直接将下盖板的螺丝拧松即可。



注意 ●

下盖板拆卸时，避免下盖板脱落可能对设备及人身造成伤害。

3.2 电气安装

3.2.1 外围电气元件选型指导

表 3-1ACD600 变频器外围电气元件选型指导

ACD600	适 配 电 机 (KW)	变频器输入侧(RST)		推荐配线尺寸(mm2)			
		空气开关 型号	接触器 型号	动力线(输 入\输出线)	DC 电抗器	制动电路	控制信 号 线 (外 接 线)
2S0.4 2T0.4	0.4	DZ20- 100(16A)	CJ20- 16	1.5	4	1.5	0.5 ~ 0.75
2S0.7 2T0.7	0.75			2.5		2.5	
2S1.5 2T1.5	1.5			4		4	
2S2.2 2T2.2	2.2	DZ20- 100(32A)	CJ20- 40	4	6	4	
2S3.7 2T3.7	3.7			1.5	1.5		
4T0.7	0.75	DZ20- 100(16A)	CJ20- 16	1.5	4	1.5	
4T1.5	1.5			2.5	2.5		
4T2.2	2.2			4	4		
4T4.0	3.7			6	6		
4T5.5	5.5	DZ20- 100(32A)	CJ20- 40	4	6	4	
4T7.5	7.5			6	6		
4T11	11	DZ20- 100(50A)	CJ20- 40	6	8	4	
4T15	15			8			
4T18.5	18.5			10			
4T22	22	DZ20- 100(63A)	CJ20- 63	16	16	6	
4T30	30	DZ20- 100(80A)		16			
4T37	37	DZ20- 100(100A)	CJ20- 100	25	25	6	
4T45	45	DZ20- 200(200A)	CJ20- 160	35	25*2(50)	10	
4T55	55			25*2(50)	35*2(70)		
4T75	75	DZ20- 400(250A)	CJ20- 250	35*2(70)	50*2(95)	16	
4T90	90			50*2(95)	70*2(150)	25	
4T110	110			50*2(95)	70*2(150)	25	
4T132	132	DZ20- 400(350A)	CJ20- 250	50*2(95)	70*2(150)	25	

ACD600	适配电机(KW)	变频器输入侧(RST)		推荐配线尺寸(mm ²)			
		空气开关型号	接触器型号	动力线(输入/输出线)	直流电抗器	制动电路	控制信号线(外接线)
4T160	160	DZ20-400(350A)	CJ20-250	50*2(95)	70*2(150)	25	0.5~0.75
4T200	200	DZ20-400(400A)	CJ20-400	70*2(150)	70*2(150)	16*2(35)	
4T220	220	DZ20-630(500A)	CJ20-630	95*2(185)	95*2(185)	25*2(50)	
4T250	250	DZ20-630(600A)		120*2(240)	120*2(240)		
4T280	280	DZ20-630(600A)					
4T315	315	DZ20-630(600A)					
4T355	355	DZ20-800(800A)	CJ20-800	150*2(300)	150*2(300)	35*2(70)	
4T400	400	DZ20-800(800A)	CJ20-800	150*2(300)	150*2(300)	35*2(70)	
4T500	500	DZ20-1250(1000A)	CJ20-500*2	185*2(370)	185*2(370)	50*2(100)	
4T560	560	DZ20-1250(1250A)	CJ20-630*2	185*2(370)	185*2(370)	50*2(100)	
4T630	630	DZ20-1250(1250A)	CJ20-630*2	185*2(370)	185*2(370)	50*2(100)	

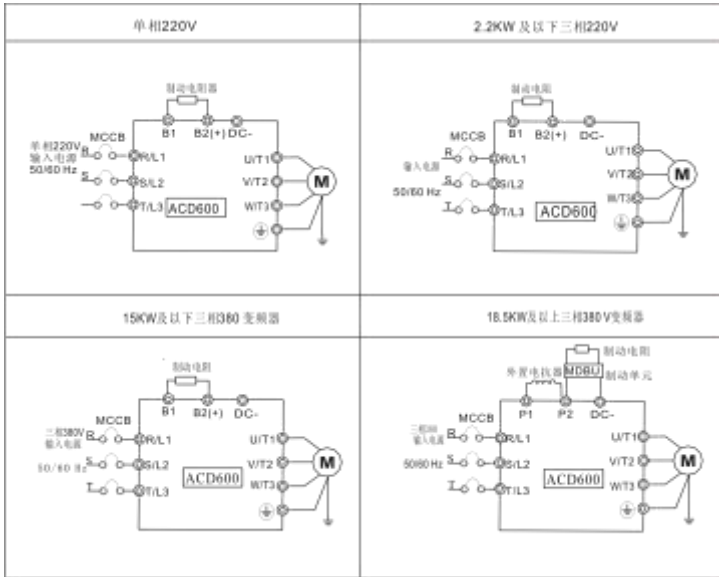
3.2.2 外围电气元件的使用说明

表 3-2ACD600 变频器外围电气元件的使用说明

配件名称	安装位	功能说
空气开关	输入回路前端	下游设备过流时切断电源
接触器	空开和变频器输入侧之间	变频器通断电操作.应避免通过接触器对变频器进行频繁上下电操作（每分钟少于二次）或进行直接启动操作。
交流输入电抗器	变频器输入侧	提高输入侧的功率因数；有效消除输入侧的高次谐波，防止因电压波形畸变造成其它设备损坏；消除电源相间不平衡而引起的输入电流不平衡。
EMC 输入滤波器	变频器输入侧	减少变频器对外的传导及辐射干扰；降低从电源端流向变频器的传导干扰，提高变频器的抗干扰能力。
直流电抗器	ACD600 系列变频器 90G 以上直流电抗器为标准配置	提高输入侧的功率因数；提高变频器整机效率和热稳定性。有效消除输入侧高次谐波对变频器的影响，减少对外传导和辐射干扰。
交流输出电抗器	在变频器输出侧和电机之间。靠近变频器安装。	变频器输出侧一般含较多高次谐波。当电机与变频器距离较远时，因线路中有较大的分布电容。其中某次谐波可能在回路中产生谐振，带来两方面影响： ◆破坏电机绝缘性能，长时间会损坏电机。 ◆产生较大漏电流，引起变频器频繁保护。一般变频器和电机距离超过 100m，建议加装输出交流电抗器。

3.2.3 主回路接线方式

表 3-3 变频器主回路接线方式



3.2.4 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
R/L1、S/L2	单相电源输入端子	单相 220V 交流电源连接点
B2 (+)、DC-	直流母线正、负端子	共直流母线输入点
B1、B2(+)	能耗制动端子	连接制动电阻
U/T1、V/T2、W/T3	变频器输出端子	连接三相电动机
	接地端子	变频器安全接地

2) 三相变频器主回路端子说明:

端子标记	名称	说明
R/L1、S/L2、T/L3	三相电源输入端子	交流输入三相电源连接点
P2/B2(+)、DC-	直流母线正、负端子	共直流母线端子，18.5KW 以上外置制动单元连接点
B1、B2(+)	能耗制动端子	连接制动电阻
P2/B2、P1	外置电抗器连接端子	外置电抗器连接点
U/T1、V/T2、W/T3	变频器输出端子	连接三相电动机
	接地端子	变频器安全接地

配线注意事项:

1、输入电源 R/L1、S/L2 或 R/L1、S/L2、T/L3:

变频器的输入侧接线，无相序要求。

2、直流母线 P2/B2(+)、DC-:

注意刚停电后直流母线 P2/B2(+)、DC-端子尚有残余电压，须等 CHARGE 灯灭掉后并确认停电 10 分钟后才能进行配线操作，否则有触电的危险。

18.5kW 以上选用外置制动组件时，注意 P2、DC-极性不能接反，否则导致变频器损坏甚至火灾。

制动单元的配线长度不应超过 10m。应使用双绞线或紧密双线并行配线。

不可将制动电阻直接接在直流母线上，可能会引起变频器损坏甚至火灾。

3、制动电阻连接端子 B1、B2(+):

15kW 以下（220V 为 2.2kW 以下）且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。

4、外置电抗器连接端子 P1、P2:

18.5kW 及以上功率变频器、电抗器外置，装配时把 P2，P1 端子之间的连接片去掉，电抗器接在两个端子之间。

5、变频器输出侧 U/T1、V/T2、W/T3:

变频器侧出侧不可连接电容器或浪涌吸收器，否则会引起变频器经常保护甚至损坏。

运行.电机电缆过长时，由于分布电容的影响，易产生电气谐振，从而引起电机绝缘破坏或产生较大漏电流使变频器过流保护。电机电缆长度大于 100m 时，须加装交流输出电抗器。

6、接地端子 PE:

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  和电源零线 N 端子共用。

3.2.5 变频器控制回路接线方式

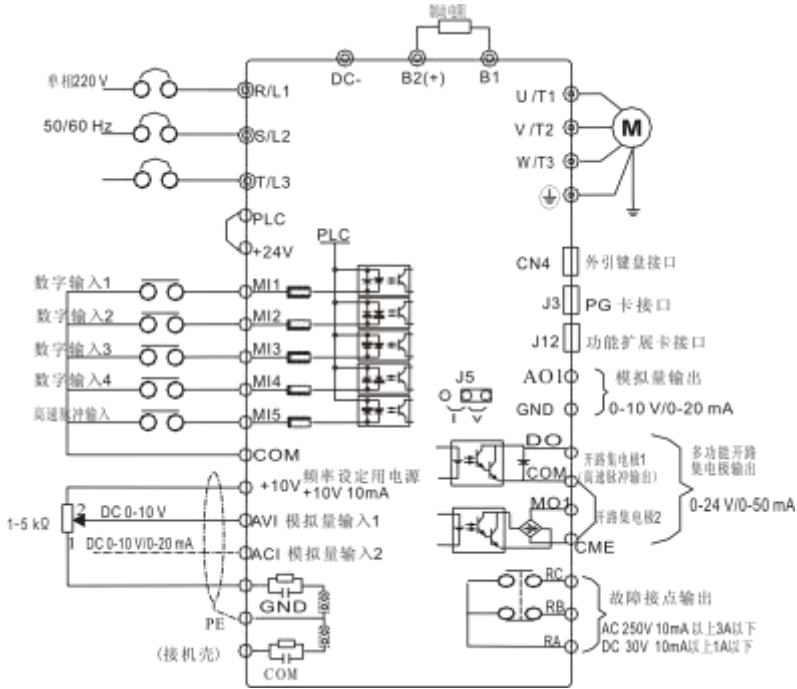
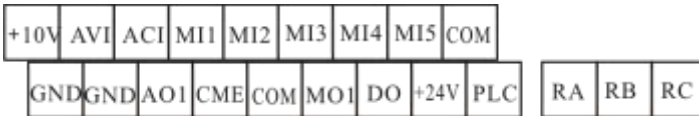


图 3-4 变频器控制回路接线方式

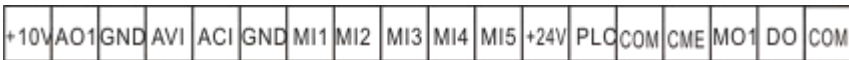
注：所有 ACD600 系列变频器控制回路接线方式一样，上图为单相 220V 变频器接线示意图，端子⊙表示主回路端子，○表示控制回路端子。

3.2.6 控制端子说明控制回路端子布置图如下示：

7.5KW 以下控制端子标识如下：



11KW 以上控制端子标识如下：



控制端子功能说明：表 3-6ACD600 变频器控制端子功能说明

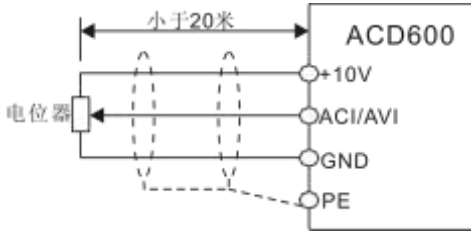
类别	端子符号	端子名称	功能说明
电源	+10V-GND	外接+10V 电源	向外提供+10V 电源，最大输出电流：10mA 一般用作外接电位器工作电源，电位器阻值范围： 1k Ω ~5k Ω 。
	+24V-COM	外接+24V 电源	向外提供+24V 电源，一般用作数字输入输出端子工作电 源和外接传感器电源最大输出电流：200mA。
	PLC	外部电源输入端子	出厂默认与+24V 连接： 当利用外部信号驱动 MI1~MI5 时，PLC 需与外部电源连 接，且与+24V 电源端子断开。
模拟输入	AVI-GND	模拟量输入端子 1	1、输入电压范围：DC0V~10V 2、输入阻抗：22k Ω
	ACI-GND	模拟量输入端子 2	1、输入范围：DC0V~10V/0mA~20mA，由控制板上的 J8 跳线选择决定。 2、输入阻抗：电压输入时 22k Ω ，电流输入时 500 Ω 。
数字输入	MI1-COM	数字输入 1	1、光耦隔离，兼容双极性输入 2、输入阻抗：2.4k Ω 3、电平输入时电压范围：9V~30V
	MI2-COM	数字输入 2	
	MI3-COM	数字输入 3	
	MI4-COM	数字输入 4	
	MI5-COM	高速脉冲输入端子	
模拟输出	AO1-GND	模拟输出	由控制板上的 J5 拨码开关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	MO1-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 CME 与 COM 已经外部短接（此时 MO1 默 认为+24V 驱动）。当 MO1 想用外部电源驱动时，必须 断开 CME 与 COM 的外部短接。
	DO-COM	高速脉冲输出	受功能码 P5-00“DO 端子输出方式选择”约束 当作为高速脉冲输出，最高频率到 100kHz； 当作为集电极开路输出，与 MO1 规格一样。
继电器输出	RA-RB	常闭端子	触点驱动能力： AC250V，3A，COS ϕ =0.4。 DC30V。
	RA-RC	常开端子	
辅助接口	J12	功能扩展卡接口	16 芯端子，与可选 I/O 扩展卡接口。
	J3	PG 卡接口	可选择：OC 接口。
	CN4	外引键盘接口	外引键盘。

信号输入端子接线说明：

1、AVI/ACI 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 3-5 所示。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 3-6 所示。



如图 3-5 模拟量输入端子接线示意图

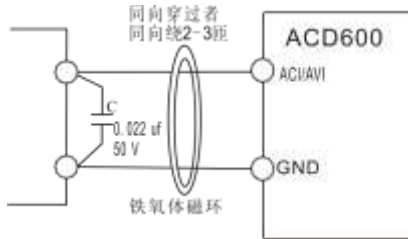


图 3-6 模拟量输入端子处理接线图

2、MI 数字输入端子：

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。

◆ 漏型接线方式

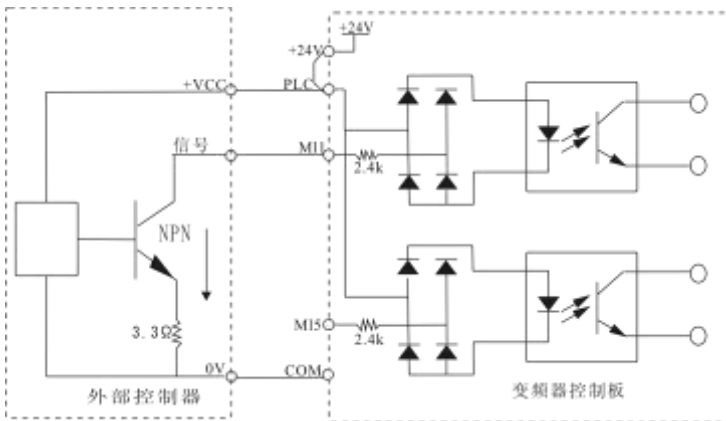


图 3-7 漏型接线方式

这是一种最常用的接线方式。如果使用外部电源，必须把+24V 与 PLC 间的短路片，把外部

电源的 24V 正极接在 PLC 上，外部电源 0V 经控制器控制触点后接到相应的 MI 端子。注意：此种接线方式下，不同变频器的 MI 端子不能并接使用，否则可能引起 MI 的误动作；若需 MI 端子并接（不同变频器之间），则需要 MI 端子处串接二极管（阳极接 MI）使用，二极管需满足： $IF > 10\text{mA}$ 、 $UF < 1\text{V}$ ，如下图。

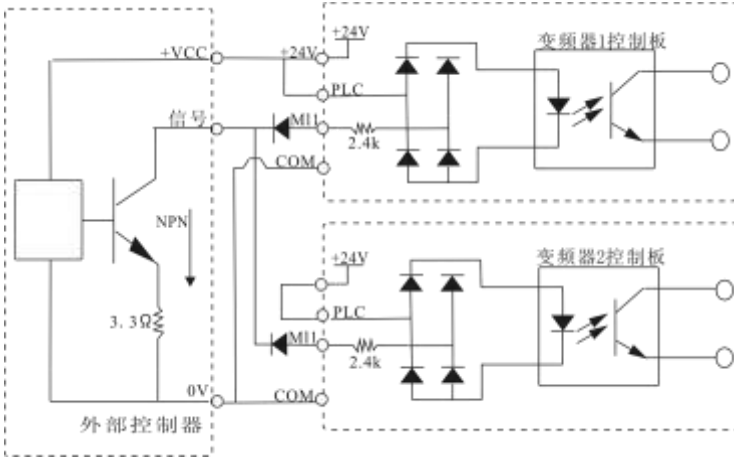


图 3-8 多台变频器 MI 端子并接漏型接线方式

◆ 源型接线方式

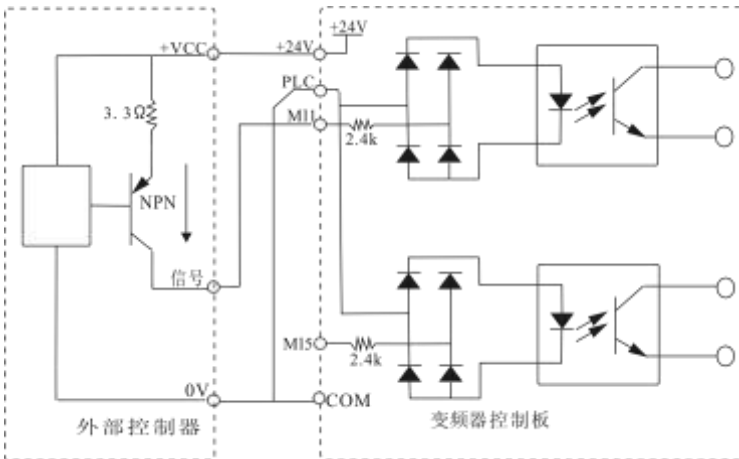


图 3-9 源型接线方式

这种接线方式必须把 +24V 与 PLC 之前的短路片去掉，把 +24V 与外部控制器的公共端接在一起。同时把 PLC 与 COM 连在一起，如果用外部电源，还必须把 CME 与 COM 之间的短路

片去掉。把 PLC 与外部电源的 0V 接在一起，外部电源+24V 正极经外部控制器触点后接入 MI 相应端子。

控制信号输出端子接线说明

3、MO 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。驱动能力不大于 50mA。

注意 1：一定要正确安装吸收二极管的极性。如图 3-10。否则当数字输出端子有输出时，马上会将直流 24V 电源烧坏。

注意 2：数字输出地 CME 与数字输入地 COM 是内部隔离的，但出厂时 CME 与 COM 已经外部短接（此时 MO1 默认为+24V 驱动）。当 MO1 想用外部电源时，必须断开 CME 与 COM 的外部短接。

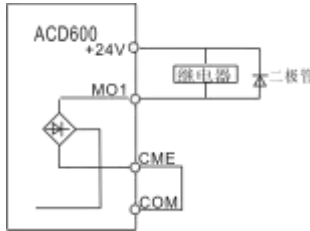


图 3-10 数字输出端子接线示意图

变频器电气接线示例

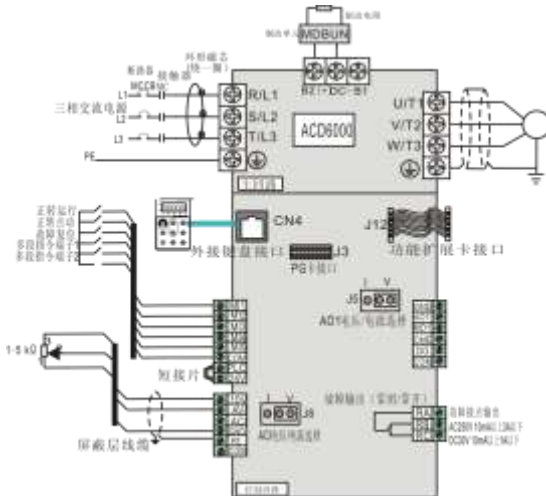


图 3-11 ACD600 电气接线示例

第四章操作显示与应用举例

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（起动、停止）等操作，其外型及功能区如下图所示：

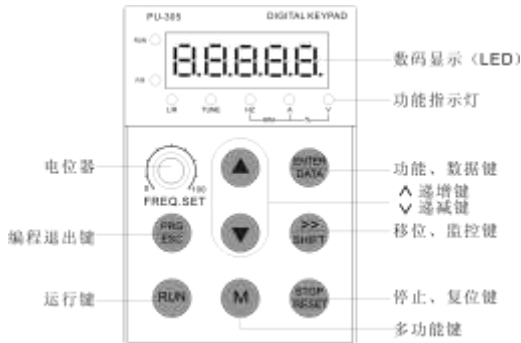


图 4-1 操作面板示意图

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。
- F/R：正反转指示灯，灯亮时表示处于反转运行状态。
- TUNE：调谐/转矩控制/故障指示灯，灯亮表示处于转矩控制模式，灯慢闪表示处于调谐状态，灯快闪表示处于故障状态。

2) 单位指示灯：

Hz 频率单位 A 电流单位 V 电压单位 RPM (Hz+A) 转速单位 % (A+V) 百分数。

3) 数码显示区：

共有 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
PRG/ESC	编程键	一级菜单进入或退出。
ENTER/DATA	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。
按键	名称	功能
>>/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/RES	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，可用于复位操作，该键的特性受功能码 P7-02 制约。
M	多功能	根据 P7-01 作功能切换选择。

4.2 功能码查看、修改方法说明

ACD600 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（I 级菜单）→功能码（II 级菜单）→功能码设定值（III 级菜单）。操作流程如图 4-2 所示。

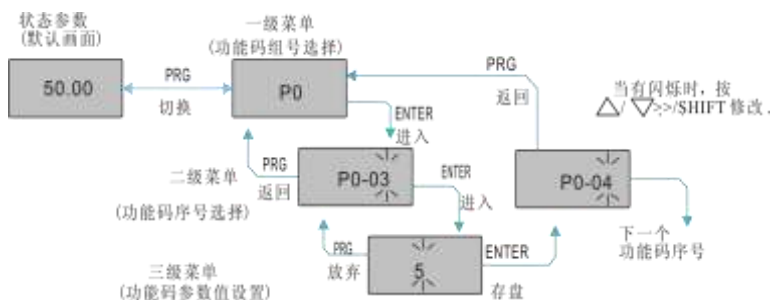
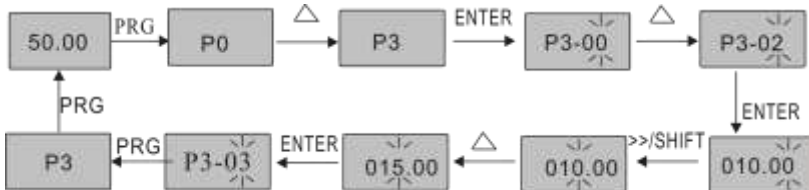


图 4-2 三级菜单操作流程图

说明：在三级菜单操作时，可按 PRG 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 PRG 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 变频器功能码的组织方式

ACD600 变频器是新系列矢量型, 性能好, 功能强大。

表 4-2 变频器功能码组织方式

功能码组	功能描述	说明
P0~PP	通用变频器功能码	变频器的通用功能码, 组合设定变频器的大多数功能
A0~AC	增强功能码组	多电机参数、AI/AO 特性校正、优化控制、PLC 卡等扩展件功能设置
H0~H3	运行状态参数组	变频器基本特性参数的显示查阅

在功能码浏览状态, 通过按△键或▽键, 挑选所希望查阅的功能码组号, 如下图:

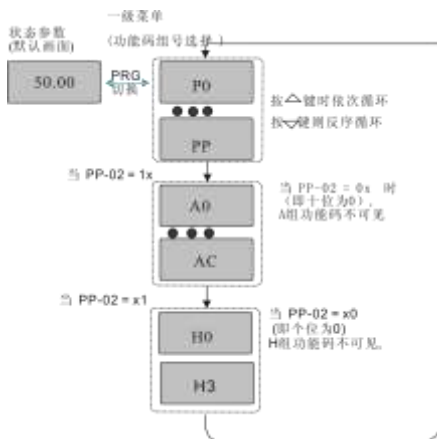


图 4-3 功能码组号浏览操作

其中 PP-02 功能码用于 A 组、H 组功能码是否显示的控制。

PP-02	出厂值: 11		
	设定值	十位	个位
	功能	A 组显示选择	H 组显示选择
	设定范围	0: 不显示; 1: 显示	0: 不显示; 1: 显示

4.4 功能码参数的快速查阅模式

ACD600 系列的功能码较多, 为方便用户快速查找, 变频器另外提供了快速查找功能码的方法; 将常用的功能码, 用户进行挑选定制, 最多可定制 30 个, 组成一个用户定义的功能码集; 用户通过 PE 组来确定需要显示的功能参数。

4.5 多功能按键的定义与操作

M 按键的功能可以由 P7-01 功能码来定义，用于命令源的切换，或变频器旋转方向的切换。具体设置方法请查阅 P7-01 功能码的解释。

4.6 状态参数的查阅

在停机或运行状态下，通过移位键“>>/SHIFT”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：

P7-05	LED 停机显示参数	Bit00: 设定频率(Hz) Bit01: 母线电压(V) Bit02: MI 输入状态 Bit03: MO 输出状态 Bit04: AVI 电压(V) Bit05: ACI 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	33	☆
-------	------------	---	--	----	---

按键顺序切换显示选中的参数。

在运行状态下，运行频率，设定频率，母线电压，输出电压，输出电流等五个运行状态参数为默认显示，其他显示参数是否显示由功能码 P7-03 和 P7-04 功能码设定：

P7-03	LED 运行显示参数 1	Bit00: 运行频率 1 (Hz) Bit01: 设定频率(Hz) Bit02: 母线电压 Bit03: 输出电压 Bit04: 输出电流 (A) Bit05: 输出功率 (kW) Bit06: 输出转矩 (%) Bit07: MI 输入状态	Bit08: MO 输入状态 Bit09: AVI 电压(V) Bit10: ACI 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	1F	☆
P7-04	LED 运行显示参数 2	Bit00: PID 反馈 Bit01: PLC 阶段 Bit02: PULSE 输入频率 Bit03: 运行频率 2 (Hz) Bit04: 剩余运行时间 Bit05: AVI 校正前电压 Bit06: ACI 校正前电压 Bit07: AI3 校正前电压	Bit08: 线速度 Bit09: 当前上电时间 Bit10: 当前运行时间 Bit11: PULSE 输入频率 Bit12: 通讯设定值 Bit13: 编码器反馈速度 Bit14: 主频率 X 显示 (Hz) Bit15: 主频率 Y 显示 (Hz)	0	☆

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。

按键顺序切换显示选中的参数，参数值设定方式如下：

例如用户设定切换显示的参数为：运行频率、母线电压、输出电压、输出电流、输出功率、输出转矩、PID 反馈、编码器反馈速度，则按实际显示数据对应位设定二进制数据：

P7-03 为 000000001111101B

P7-04 为 001000000000001B

转为十六进制数据为：

P7-03 为 007DH

P7-04 为 2001H

键盘设定值显示为 P7-03：H.1043，P7-04：H.2001。

4.7 变频器的起停控制

4.7.1 起停信号的来源选择

变频器的起停控制命令有 3 个来源，分别是面板控制、端子控制、通讯控制，通过功能参数 P0-02 选择：

PP-02	命令源选择	出厂值：0	说明		
	设定范围	0	操作面板命令通道（LED 灭）	按 RUN、STOP 键起停	
		1	端子命令通道（LED 亮）	需将 MI 端定义为起停命令端	
		2	通讯命令通道(LED 闪烁)	采用 MODBUS-RTU 协	

4.7.1.1 面板起停控制

通过键盘操作，使功能码 P0-02=0，即为面板起停控制方式，按下键盘上 RUN 键，变频器即开始运行（RUN 指示灯点亮）；在变频器运行的状态下，按下键盘上 STOP 键，变频器即停止运行（RUN 指示灯熄灭）。

4.7.1.2 端子起停控制

端子起停控制方式适合采样拨动开关、电磁开关按钮作为应用系统起停的场合，也适合控制器以干接点信号控制变频器运行的电气设计。

ACD600 变频器提供了多种端子控制方式，通过功能码 P4-11 确定开关信号模式、功能码 P4-00~P4-09 确定起停控制信号的输入端口。具体设定方法，请查阅 P4-11、P4-00~P4-09 等功能码的详细解释。

例 1：要求将变频器用拨动开关作为变频器起停开关，将正转运行开关信号接 MI2 端口、反转运行开关信号接 MI4 端口，使用与设置的方法如下图：

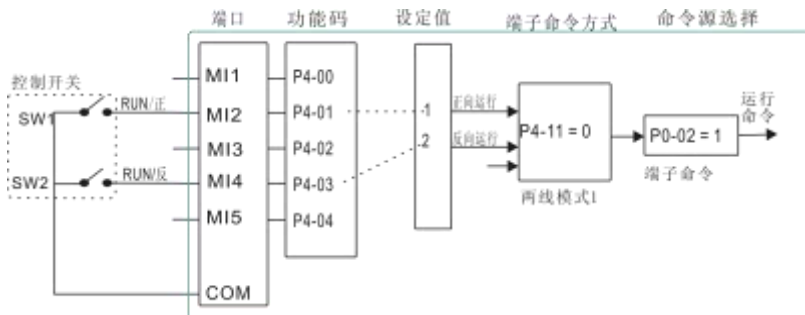


图 4-5 端子启停控制方式举例

上图控制方式中，SW1 命令开关闭合时，变频器正向运行，SW1 命令开关断开时，变频器停机；而 SW2 命令开关闭合时，变频器反向运行，SW2 命令开关断开时，变频器停机；SW1 和 SW2 同时闭合，或同时断开，变频器都会停止运行。

例 2：要求将变频器用按键电磁作为变频器起停开关，将启动按钮信号按 MI2 端口、停止按钮信号接 MI3 端口，反转运行按钮信号按 MI4 端口，使用与设置的方法如下图：

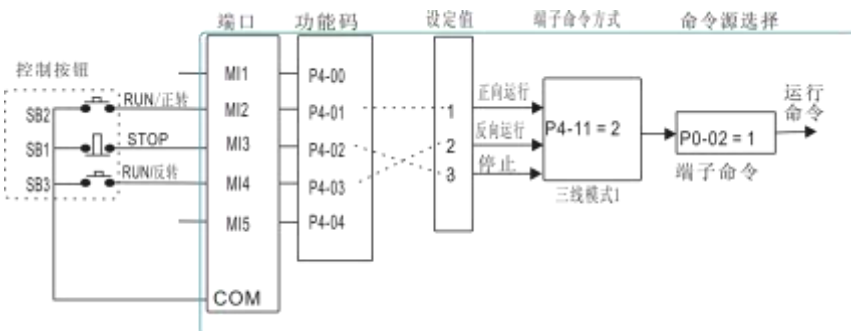


图 4-6 端子启停控制方式举例

上图控制方式中，正常启动和运行中，SB1 按钮必需保持闭合，断开瞬间即使变频器停机；SB2、SB3 按钮的命令则在闭合动作沿即生效，变频器的运行状态以该 3 个按钮最后的按钮动作为准。

4.7.1.3 通讯起停控制

上位机以通讯方式控制变频器运行的应用已愈来愈多，如通过 D60PG/485、CANopen 等网络，都可以和 ACD600 变频器进行通讯，用户可编程卡与 ACD600 之间也是采用通讯方式进行数据交互的。在变频器多功能扩展口上，插入相应的通讯接口卡，并将控制命令源选择为通讯方式（P0-02=2），就可以通讯方式控制变频器的起停运行了，通讯设置相关的功能码如下图：

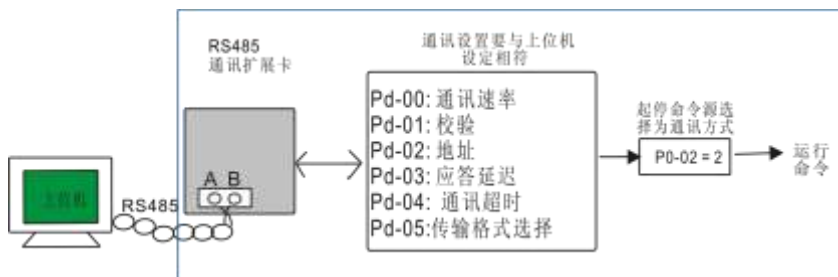


图 4-7 通讯启停控制方式举例

上图中，将通讯超时时间(Pd-04)功能码设定为非 0 的数值，即启动了通讯超时故障后变频器自动停机的功能，可避免因通讯线故障，或上位机故障而导致的变频器不受控运行。在一些应用中可开启这个功能。变频器通讯端口内置的是 MODBUS-RTU 从站协议，上位机必需以 MODBUS-RTU 主站协议才能与之通讯，具体的通讯协议签署在定义，请参见手册附录、D60PG/485 通讯扩展卡的详细说明。

4.7.2 起动模式

变频器的启动模式有 3 种，分别为直接启动、速度跟踪再启动、异步机预励磁启动，通过功能参数 P6-00 选择

P6-00=0，直接启动方式，适用于大多数小惯性负载，启动过程频率曲线如下图。其启动前的“直流制动”功能适用于电梯、起重型负载的驱动；“启动频率”适用于需要启动力矩冲击启动的设备驱动，如水泥搅拌机设备。

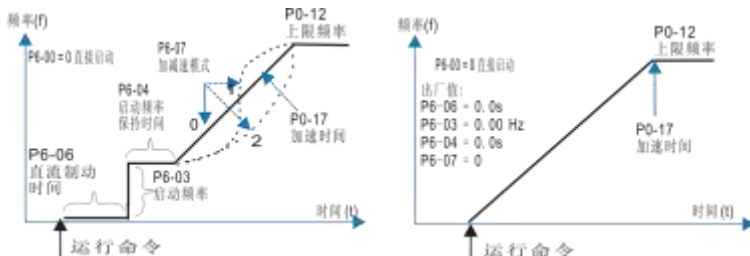


图 4-8 直接启动方式

P6-00=1，速度跟踪再启动方式，适用大惯性机械负载的驱动，启动过程频率曲线如下图，若变频器启动运行时，负载电机仍在靠惯性运转，采取转速跟踪再启动，可以避免启动过流的情况发生。

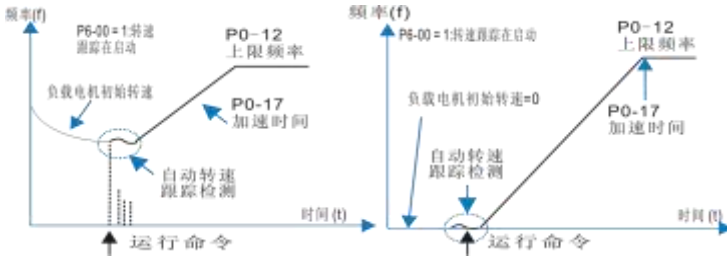


图 4-9 速度跟踪再启动方式

P6-00=2，预励磁启动方式，该方式只适用于感应式异步电机负载。启动前对电机进行预励磁，可以提高异步电机的快速响应特性，满足要求加速时间比较短的应用要求，启动过程频率曲线如下：

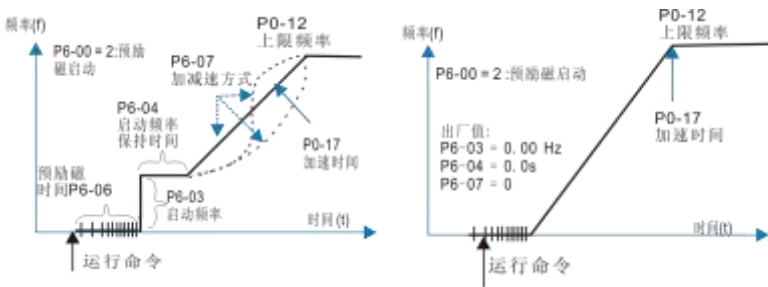


图 4-10 预励磁启动方式

图
4
-
1

4.7.3 停机模式

变频器的停机模式有 2 种，分别为减速停车、自由停车，由功能码 P6-10 选择。

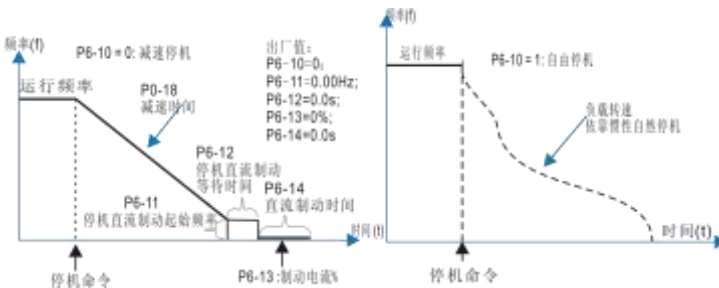


图 4-11 停机模式

4.7.4 定时停机功能

变频器支持定时停机功能，通过 P8-42 使定时功能有效，定时时间由 P8-43、P8-44 确定。

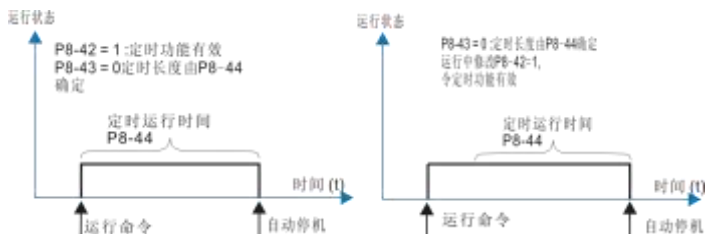


图 4-12 定时停机功能

对于定时时间的长度，还给用户提供了可用模拟量（如电位器信号）进行设定，可参考 P8-43 功能码的详细说明。

4.7.5 点动运行

在许多应用场合，需要变频器短暂低速运行，便于测试设备的状况，或其他调试动作，这时采用点动运行是比较方便的。

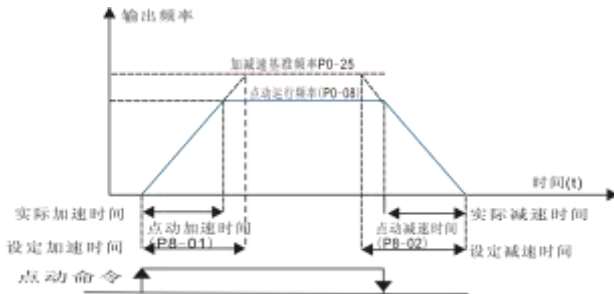


图 4-13 点动运行方式

4.7.5.1 通过操作面板点动运行的参数设置与操作



图 4-14 操作面板点动运行

如上图设置相关功能码参数后，在变频器停机状态下，按下 M 键，变频器即开始低速

正转运行，释放 M 键，变频器即减速停机。

若要点动反转运行，需设 P7-01=4，并在 P8-13=1，即允许反转运行，再按 M 键操作即可。

4.7.5.2 通过 MI 端口点动运行的参数设置与操作

在一些需要频繁使用点动操作的生产设备上，如纺织机械，用按键或按钮控制点动会更方便，相关功能码设置如下图：

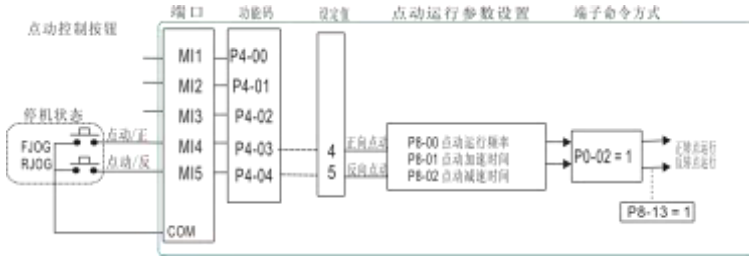


图 4-15 通讯 MI 端口点动运行

如上图设置相关功能码参数后，在变频器停机状态下，按下 FJOG 按钮，变频器即开始低速正转运行，释放 FJOG 按钮，变频器即减速停机。同样，按 RJOG 按钮可进行反转点动操作。

4.8 变频器的运行频率控制

变频器设置了 2 个频率给定通道，分别命名为主频率源 X 和辅频率源 Y，可以单一通道工作，也可随时切换，甚至可以可设定计算方法进行叠加组合，以满足应用现场的不同控制要求。

4.8.1 主频率给定的来源选择

变频器主频率源有 9 种，分别为数字设定（UP/DN 掉电不记忆）、数字设定（UP/DN 掉电记忆）、AVI、ACI、AI3、PULSE 输入、多段指令、简易 PLC、PID、通讯给定等，可以通过 P0-03 设定选择其一。

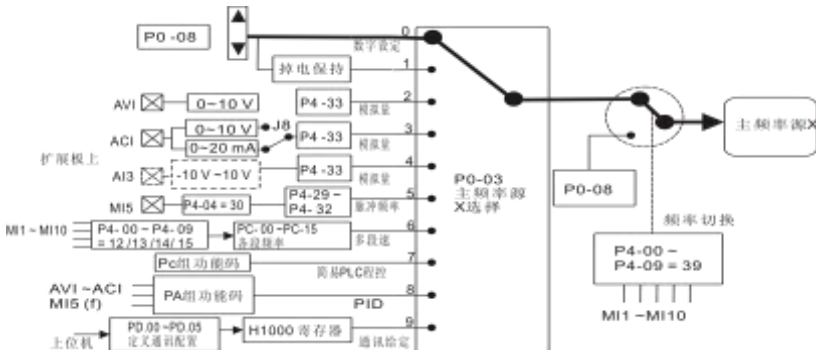


图 4-16 主频率给定来源选择

由图中的不同频率源可以看出，变频器的运行频率可以由功能码来确定，也可以即时手动调整，也可以用模拟量来给定，也可以用多段速端子命令来给定，也可以通过外部反馈信号，由内置的 PID 调节器来闭环调节；也可以由上位机通讯来控制。

上图中给出了每种频率源给定设置的相关功能码号，设置时可查阅对应的功能码详细说明

4.8.2 带辅助频率给定的使用方法

辅助频率源 Y 来源与主频率源一致，通过 P0-04 设定选择。

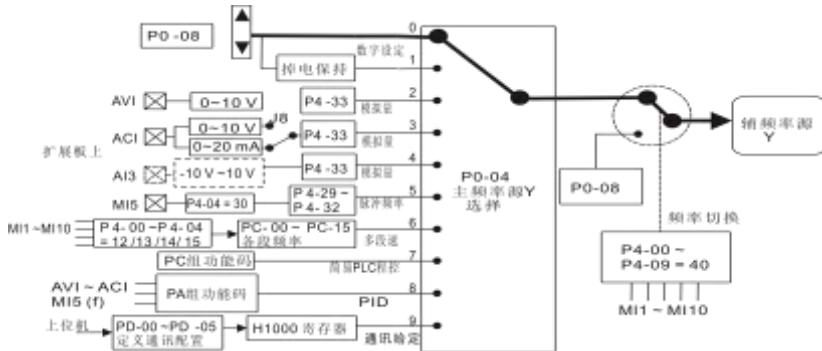


图 4-17 辅助频率给定来源选择

在实际使用中，通过 P0-07 设定目标频率与主辅频率源的关系。

共有以下三种关系：

- 1、主频率源 X：主频率源直接作为目标频率给定
- 2、辅助频率源 Y：辅助频率源直接作为目标频率给定
- 3、主轴运算 XY：主轴运算有 4 种情况，分别为主频率+辅助频率、主频率-辅助频率、主频率和辅助频率中较大值、主频率和辅助频率较小值
- 4、频率切换：上述 3 种频率，通过 MI 端子选择或切换。

上述频率源的选择、切换等，通过功能码 P0-07 定义，如下图所示，图中的粗线段表示为出厂参数设置，具体设置方法可查阅图中标识的功能码详细说明：

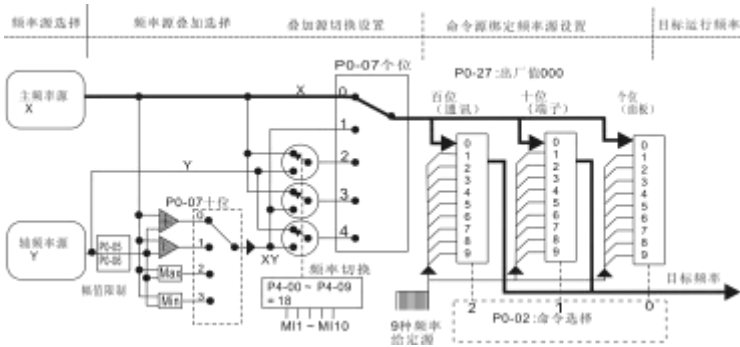


图 4-18 主辅助频率混合给定不源选择

主辅频率源的叠加功能，可以用于有速度闭环控制的场合，例如以主频率通道为主，利用辅频率通道进行自动微调，配合外部 MI 端子信号的切换，可以达到所需的闭环控制目的。

4.8.3 运行命令切换与频率给定的绑定

通过设置 P0-27，变频器的三种命令源可以设定各自的频率源，参见上图。当指定的命令通道（P0-02）设置了频率绑定通道（P0-27 对应位）后，此时主辅频率源 X、Y 均不起作用，而是由 P0-27 指定的频率给定通道确定。

4.8.4 频率源为模拟量给定的使用

ACD600 的频率源可由模拟量输入端子来给定。ACD600 控制板提供 2 个模拟量输入端子（ACI、AVI），选件 I/O 扩展卡可提供另外 1 个模拟量输入端子（AI3）。

下面举例说明具体使用方法。

1、AVI 电压型输入接电位器作频率源（2-10V 对应 10-50HZ）

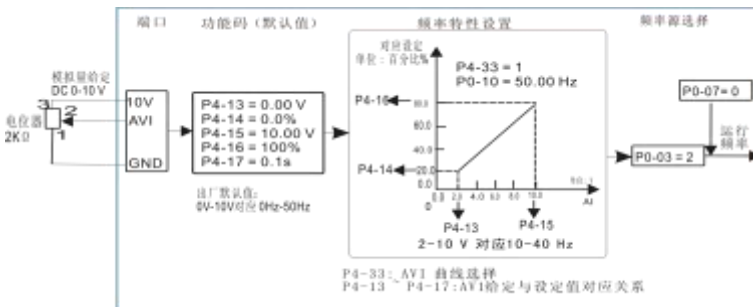


图 4-19 AVI 电压型输入给定频率功能码设置

2、ACI 电流型输入接 PLC 的 4DA 模块作频率源（0mA-20mA 对应 0Hz-50Hz）

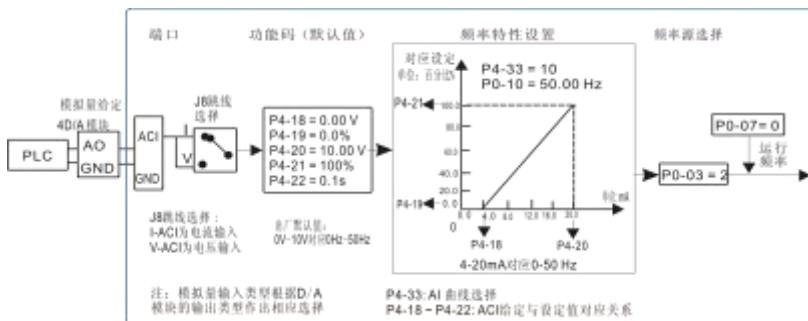


图 4-20 ACI 电流型输入给定频率功能码设置

注意：

- 1) ACD600 控制板提供 2 个模拟量输入端子（AVI、ACI），选件 I/O 扩展卡可提供另外 1 个模拟量输入端子（AI3）。
- 2) AVI 为 0V~10V 电压型输入；ACI 为 0V~10V 电压输入；也可为 0mA~20mA 电流输入，由控制板上 J8 拨码开关选择；AI3 为 -10V~10V 双极性电压信号输入。
- 3) AI 作为频率给定时，电压/电流输入对应设定的 100.0%，是指相对最大频率 P0-10 的百分比。
- 4) 温度变频器作模拟给定时，需接 I/O 扩展卡的 AI3 端子。
- 5) ACD600 可预设 5 组对应关系曲线，可通过 P4-33 自由选择。每组曲线的输入值与目标频率的对应设定通过 P4-13~P4-27 功能码进行设置。

4.8.5 频率源为脉冲给定的使用

应用场合频率给定是通过端子脉冲信号来给定的。脉冲给定信号规格：电压范围 9V~30V、频率范围 0kHz~100kHz。

脉冲给定只能从多功能输入端子 MI5 输入。MI5 端子输入脉冲频率与对应设定的关系，通过 P4-28~P4-31 进行设置，该对应关系为两点的直线对应关系，脉冲输入所对应设定的 100.0%，是指相对最大频率 P0-10 的百分比，具体设置如下图：

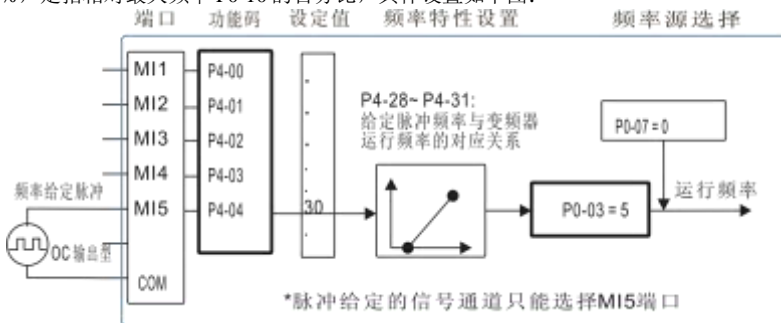


图 4-21 脉冲给定频率功能码设置

4.8.6 过程控制的频率闭环控制

ACD600 内置有 PID 调节器，配合频率给定通道的选择，用户可方便地实现过程控制的自动调节，实现例如恒温、恒压、张力等控制应用。

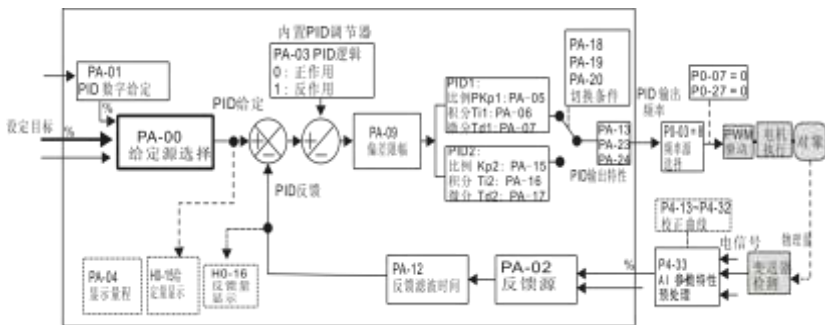


图 4-22 过程控制的频率闭环控制

使用 PID 频率闭环控制时，需要选定频率源 P0-03=8：即选择 PID 输出频率。PID 相关参数在 PA 组功能参数中，相关的 PID 功能码关系如上图所示。

ACD600 变频器内置有 2 个等效 PID 计算单元，其特性参数可以分别设置，适合根据工况采用不同 PID 调节特性的应用，分别强调 PID 的调节速度和精度，两者的切换可以自动，也可由外部 MI 端子信号控制。

4.8.7 摆频工作模式的设置

在纺织、化纤的加工设备中，使用摆频功能，可以改善纱锭绕卷的均匀严密，如下图所示。通过设定 Pb-00 到 Pb-04 功能码即可实现，具体方法参见相应功能码详细说明。

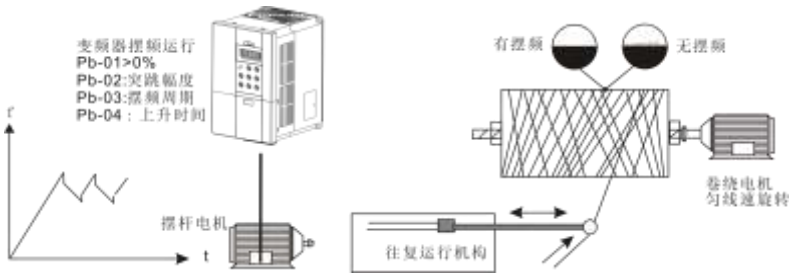


图 4-23 摆频工作模式

4.8.8 多段速模式的设置

对于不需要连续调整变频器运行频率，只需使用若干个频率值的应用场合，可使用多段速控制时，ACD600 最多可设定 16 段运行频率，可通过 4 个 MI 输入信号的组合来选择，将 MI 端口对应的功能码设置为 12~15 的功能值，即指定成了多段频率指令输入端口，而所需的多段频率则通过 PC 组的多段频率表来设定，将“频率源选择”指定为多段频率给定方式，如下图所示：

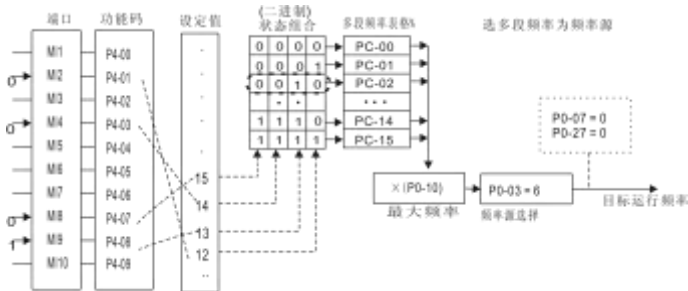


图 4-24 多段速模式的设置

上图中，选择了 MI7、MI4、MI8、MI2 作为多段频率指定的信号输入端，并由之依次组成 4 位二进制数，按状态组合值，挑选多段频率。当 (MI7、MI4、MI8、MI2) = (0、0、1、0) 时，形成的状态组合数为 2，就会挑选 PC-02 功能码所设定的频率值，由 (PC-02) * (P0-10) 自动计算得到目标运行频率。

ACD600 最多可以设定 4 个 MI 端口作为多段速频率指令输入端，也允许少于 4 个 MI 端口进行多段频率给定的情况，对于缺少的设置位，一直按状态 0 计算。

4.8.9 电机运转方向设置

变频器在恢复出厂参数后，按下 RUN 键，变频器驱动马达的转向，称为正向，若此时的旋转方向与设备要求的转向相反，请断电后（注意待变频器主电容电荷泄放完毕），将变频器 UVW 输出线中的任何两个接线掉换一下，排除旋转方向的问题。

在有的驱动系统中，若有正向运行、反向运行需要的场合，则需要将“反转控制禁止”设置使能，即功能码 P8-13=0，同时还需将“运行方向设定”设为反向，即 P0-09=1，此后按 RUN 键，可以令马达反向旋转了。如下图逻辑所示

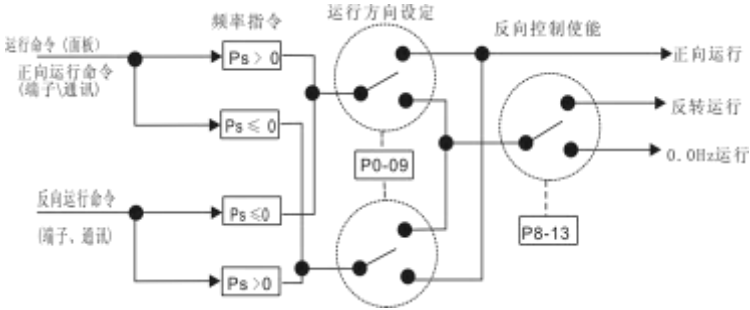


图 4-25 电机运转方向

当通过端子运行命令控制，若需要反向运行，必需功能码 P8-13=0，使能反向控制功能。

由上图可知，在通讯方式给定变频器运行频率（P0-03=9）的情况下，若允许反向运行（P8-13=0），当给定频率 PS 为负值，可以使变频器反向运行；当外部给定的是反向运行命令，或给定的频率为负值，但变频器设置为禁止反向运行（P8-13=1），此时变频器将为 0Hz 运行，没有输出。

注意：对于不允许有电机反转的应用，请不要用修改功能码的方法来改变方向，因恢复出厂值后，会复位上述两个功能码。

4.8.10 定长控制模式的设置

ACD600 带有定长控制功能，长度脉冲通过 MI（MI 功能选择为 27）端子采集，端子采样的脉冲个数与每米脉冲数 PB-07 相除，可计算得到实际长度 PB-06。当实际长度大于设定长度 PB-05 时，多功能数字 MO 输出“长度到达”ON 信号。

定长控制过程中，可以通过多功能 MI 端子，进行长度复位操作（MI 功能选择为 28），具体设置如下图所示

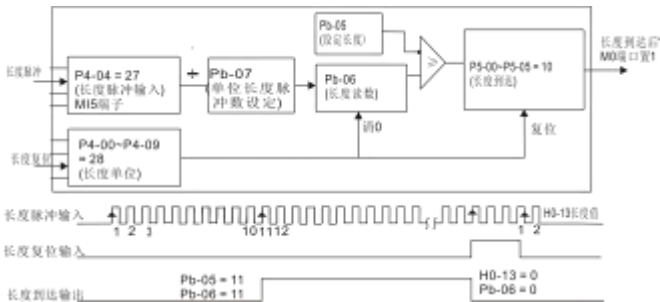


图 4-26 定长控制模式功能码设置

注意:

- 1) 定长控制模式下不能识别方向，只能根据脉冲个数计算长度。
- 2) 只能使用 MI5 端子作为“长度计数输入”端子。
- 3) 将长度到达的 MO 输出信号反馈到变频器停机输入端子，可做成自动停机系统。

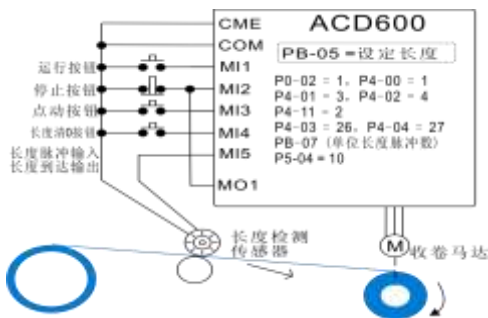


图 4-27 定长控制功能常见应用举例

4.8.11 变频器计数功能的使用方法

计数值需要通过 MI (MI 功能选择 25) 端子采集，当计数值到达设定计数值 PB-08 时，多功能数字 MO 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 PB-09 时，多功能数字 MO 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。

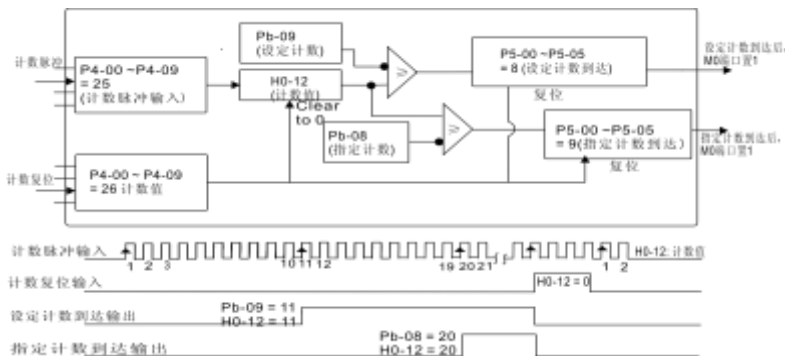


图 4-28 计数模式功能码设置

注意:

- 1) 指定计数值 PB-09 不应大于设定计数值 PB-08。
- 2) 在脉冲频率较高时，必须使用 MI5 端口。
- 3) “设定计数到达”与“指定计数到达”的 MO 端口不能重复使用。
- 4) 在变频器 RUN/STOP 状态下，计数器都会一直计数，直到“设定计数值”时才停止计数。
- 5) 计数值可以掉电保持。
- 6) 将计数到达 MO 输出信号反馈到变频器停机输入端子，可做成自动停机系统。

4.9 电机特性参数设置与自动调谐

4.9.1 需要设定的电机参数

变频器以“矢量控制”（P0-01=0 或 1）模式运行时，对准确的电机参数依赖性很强，这是与“VF 控制”（P0-01=2）模式的重要区别之一，要让变频器有良好的驱动性能和运行效率，变频器必须获得被控电机的准确参数。

需要的电机参数有（默认电机 1 的功能码）：

电机 1 参数	参数描述	说明
P1-00	电机参数	异步、变频异步、同步
P1-01~P1-05	电机额定功率/电压/电流/频率/转速	机型参数、手动输入
P1-06~P1-20	电机内部等效定子电阻、感抗、转子电感等	调谐参数
P1-27/28/34	编码器参数，带传感器矢量模式需要设置	编码器参数

对于多电机复杂应用系统，电机 2/电机 3/电机 4 的对应参数分别是：

电机 2 参数	电机 3 参数	电机 3 参数	说明
A2-00	A3-00	A4-00	异步、变频异步、同步
A2-01~A2-05	A3-01~A3-05	A4-01~A4-05	机型参数，手动输入
A2-06~A2-20	A3-06~A3-20	A4-06~A4-20	调谐参数
A2-27/28/34	A3-27/28/34	A4-27/28/34	编码器参数

4.9.2 电机参数的自动调谐和辨识

让变频器获得被控电机内部电气参数的方法有：动态辨识、静态辨识、手动输入电机参数等方式。

辨识方式	适用情况	辨识效果
空载动态辨识	适用于同步电机、异步电机。电机与应用系统方便脱离的场合	最佳
带载动态辨识	适用于同步电机、异步电机。电机与应用系统不方便脱离的场合	可以
静态辨识	仅适用于异步电机。电机与负载很难脱离，且不允许动态辨识运行的场合	较差

手动输入参数	仅适用于异步电机。电机与应用系统很难脱离的场合，将之前变频器成功辨识过的同型号电机参数复制输入到 P1-00~P1-10 的对应功能码	可以
--------	---	----

电机参数自动调谐步骤如下：

以下以默认电机 1 的参数辨识方法为例进行讲解，电机 2/3/4 的辨识方法与之相同，只是功能码号针对性的改变。

第一步：如果是电机可和负载完全脱开，在断电的情况下，从机械上将电机与负载部分脱离，让电机能空载自由转动。

第二步：上电后，首先将变频器命令源（P0-02）选择为操作面板命令通道。

第三步：准确输入电机的铭牌参数（如 P1-00~P1-05），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~A2-05: 与上述定义相同
电机 3	A3-00~A3-05: 与上述定义相同
电机 4	A4-00~A4-05: 与上述定义相同

第四步：如果是异步机，则 P1-37(调谐选择，对于电机 2/3/4 则对应为 A2/A3/A4-37 功能码)请选择 2（异步机完整调谐），按 ENTER 键确认，此时，键盘 TUNE 指示灯显示：



盘面板上 RUN 键，变频器会驱动电机加减速、正反转运行，运行指示灯点亮，辨识运行持续时间约 2 分钟，当上述显示信息消失，退回正常参数显示状态，表示调谐完成。

经过该完整调谐，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: 异步电机定子电阻 P1-07: 异步电机转子电阻 P1-08: 异步电机漏感抗 P1-09: 异步电机互感抗 P1-10: 异步电机空载电流
电机 2	A2-06~A2-10: 定义同上
电机 3	A3-06~A3-10: 定义同上
电机 4	A4-06~A4-10: 定义同上

如果电机不可和负载完全脱开，则 P1-37(电机 2/3/4 为 A2/A3/A4-37)请选择 1（异步机静止

调谐)，然后按键盘面板上 RUN 键，开始电机参数的辨识操作。

关于同步电机辨识的说明：

由于 ACD600 驱动的同步机系统，需要有编码器反馈信号，辨识前需要正确设置编码器的参数；

同步机系统的辨识过程中，必需要有转动动作，最佳辨识方式是空载动态辨识，条件不允许的情况下，可以带载动态辨识；

4.9.3 多组电机参数的设置和切换

变频器支持四组电机参数切换，电机 1 参数、编码盘参数等为 P1、P2 组，电机 2、电机 3、电机 4 则分别对应 A2、A3、A4 功能码参数组。

可以通过功能码 P0-24 指定，或数字输入端子功能 41、42 选择当前有效电机参数组，但当数字输入端子功能 41、42 有效时为优先，此时 P0-24 设定无效。

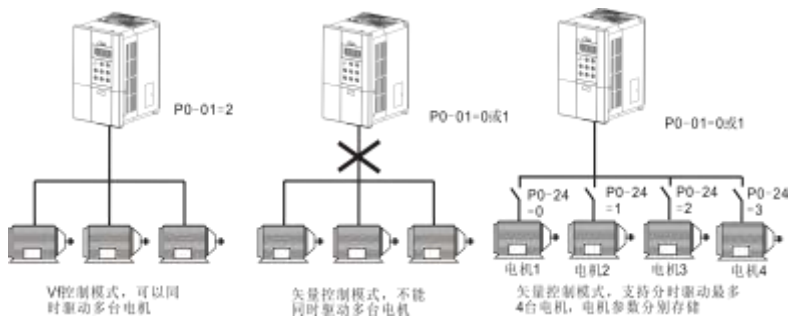


图 4-29 多组电机的切换

4.10 变频器 MI 端口的使用方法

控制板自带 5 个 MI 端口，编号为 MI1~MI5，若增加了 IO 扩展卡，可以增加 5 个 MI 端口，此时扩展卡上的 MI 端口编号分别为 MI6、MI7、MI8、MI9，MI10。

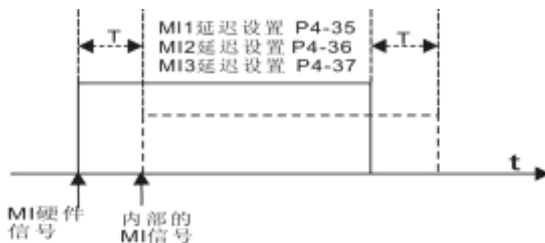
MI 端口的内部硬件上配有+24V 检测用电源，用户只需将 MI 端口与 COM 端口短接，即可给变频器输入该 MI 的信号。

在出厂值状态下，P4-38=0000，P4-39=0000，MI 端口短接时为有效（逻辑 1）的信号；当 MI 端口悬空，则该 MI 为无效（逻辑 0）的信号；

用户也可以改变 MI 端口的有效模式，即 MI 端口短接时为无效（逻辑 0）的信号；当 MI 端口悬空，则该 MI 为有效（逻辑 1）的信号，此时需要将 P4-38、P4-39 对应位作修改为 1 即可，该两个功能码分别对应 MI1~MI5 和 MI6~MI10 的有效模式设定。

变频器对 MI 端口的输入信号还设置了软件滤波时间（P4-10），即可提高抗干扰水平。

对于 MI1~MI3 输入端口，还特别提供了端口信号延迟功能，方便一些需要有延迟处理的应用：



上述 10 个 MI 端口的功能，可在 P4-00~P4-09 功能码中进行定义，每个 MI 可从 50 个功能中按需求选定，具体参阅 P4-00~P4-09 功能码的详细说明。

硬件特性的设计，只有 MI5 可以接受高频脉冲信号，对于需要高速脉冲计数应的，请安排在 MI5 端口。任意功能只能设置一个端口，不能重复设置。

4.11 变频器 MO 端口的使用方法

控制板自带 3 路 MO 输出，分别为 DO、MO1、RA/RB/RC，其中 DO、MO1 为晶体管型输出，可驱动 24Vdc 低压信号回路，RA/RB/RC 则为继电器输出，可驱动 250Vac 控制回路。

通过外接扩展卡可以扩展 2 路输出，分别为 MO2、PA/PB/PC，其中 MO2 为晶体管输出，PA/PB/PC 为继电器输出。

通过设置功能参数 P5-01 到 P5-05 的值可以定义各路 MO 输出功能，可以用于指示变频器的各种工作状态、各种告警，共有约 40 个功能设定，以便用户实现特定的自动控制要求，具体设定值请参考 P5 组功能码参数详细说明。

口名称	对应功能码	输出特性说明
DO-CME	P5-00=0 时, P5-06	晶体管, 可输出高频脉冲 10Hz~100kHz; 驱动能力: 24Vdc, 50mA
	P5-00=1 时, P5-01	晶体管, 驱动能力: 24Vdc, 50mA
RA-RB-RC	P5-02	继电器; 驱动能力: 250Vac, 3A
PA-PB-PC	P5-03	扩展卡, 继电器; 驱动能力: 250Vac, 3A
MO1-CME	P5-04	晶体管; 驱动能力: 24Vdc, 50mA
MO2-CME	P5-05	扩展卡, 晶体管; 驱动能力: 24Vdc, 50mA

当 P5-00=0 时，DO 端口为高速脉冲输出工作模式，以输出脉冲的频率来指示内部运行参数的数值，读数越大，输出脉冲频率越高，100% 读数时，对应 100KHz。至于所要指示内部参数的属性，由 P5-06 功能码定义。

4.12 输入信号特性及预处理

变频器共支持 3 路输入，其中 AVI\ACI 为控制板自带，AI3 需要外接扩展。

端口	输入信号特性
AVI-GND	可接受 0~10Vdc 信号
ACI-GND	拨码开关 J8 在“V”标识位置，可接受 0~10Vdc 信号；拨码开关 J8 在“I”标识位置，则可接受 0~20mA 电流信号
AI3-GND	该端口在扩展板提供，可接受-10V~10Vdc 信号

A 可以作为变频器使用外部电压电流信号作为频率源给定、转矩给定、VF 分离时电压给定、PID 给定或反馈等情况时使用。电压或电流值对应实际给定或反馈物理量关系通过 P4-13~P4-27 设定。

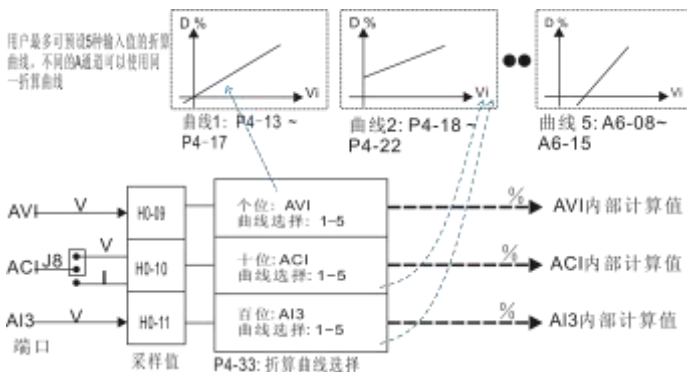


图 4-30 输入端口信号对应实际给定

AI 端口的采样值，可以在 H0-09~H0-11 功能码中读取；其折算后的计算值供内部后续计算使用，用户无法直接读取。

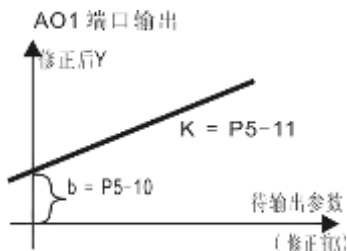
4.13 变频器 AO 端口的使用方法

变频器共支持 2 路 AO 输出，其中 AO1 为控制板自带，AO2 需要外接扩展。

端口	输入信号特性
AO1-GND	J5 短接“V”标识位置，可输出 0~10Vdc 信号
	J5 短接“I”标识位置，可输出 0~20mA 电流信号
AO2-GND	该端口在扩展板提供，可接受 0V~10Vdc 信号

AO1、AO2 可用于模拟量方式指示内部运行参数，所指示的参数属性可通过功能码 P5-07、P5-08 来选择。

所指定的运行参数在输出之前，还可以进行修正，修正特性曲线如下图中的斜线， $Y=kX+b$ ，其中的 X 为特输出的运行参数，AO1 的 k 和 b 可由功能码 P5-10、P5-11 设定。



4.14 变频器 PG 端口的使用方法

采用有传感器的闭环矢量控制（P0-01=1），可以提高变频调速性能，则需给电机轴上安装编码器，将编码器的信号经 PG 卡（编码器信号接口卡）反馈给变频器。ACD600 系列变频器共有 4 种不同信号特征的 PG 卡可供用户选用。

变频器所支持 4 种编码器类型，分别为差分编码器、UVW 编码器、旋转变压器、开路集电极编码器、省线式 UVW 编码器。

根据实际所使用的编码器类型需要设定不同的编码器相关参数，以电机参数组 1 为例说明如下：

为差分编码器时，P1-27 设置编码器线数，P1-28 设置为 0：ABZ 增量编码器

为 UVW 编码器时，P1-27 设置编码器线数，P1-28 设置为 1：UVW 增量编码器

为旋转变压器时，P1-28 设置为 2：旋转变压器

为开路集电极编码器时，P1-27 设置编码器线数，P1-28 设置为 0：ABZ 增量编码器

为省线式 UVW 编码器时，P1-27 设置编码器线数，P1-28 设置为 4：省线式 UVW 编码器。

编码器的具体使用方法，请查阅本手册附录：通用编码器扩展卡使用说明

4.15 变频器串行通讯的使用方法

使用 RS485 通讯、CANopen 两种通讯方式时，需要在 ACD600 变频器上安装相应的扩展卡，并根据所使用的通讯协议类型正确设定 P0-28 功能码，不需要选择。

通讯端口的硬件通讯参数配置见 Pd 组功能，将通讯速率、数据格式设定成上位机一致，是能正常通讯的前提。

ACD600 的串行口内置 MODBUS-RTU 从站通讯协议，上位机可通过串口查询或修改变频器功能码、各种运行状态参数，给变频器发送运行命令与运行频率等。

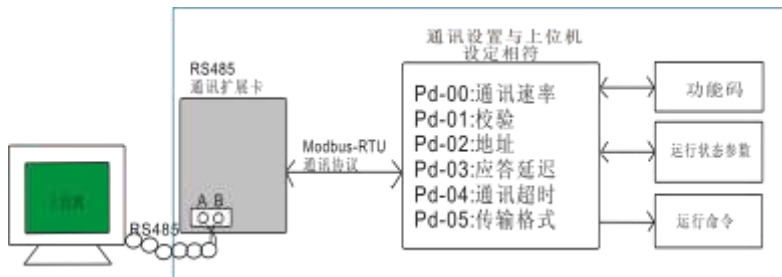


图 4-31 变频器串行通讯的使用

ACD600 内部对功能码、各种运行状态参数、各种运行指令等信息，是按“寄存器参数地址”的方式组织的，上位机能进行通讯数据交互的协议定义。

4.16 变频器多功能扩展接口的使用

可以接入的扩展卡片及功能：

名称	型号	功能	备注
简易 IO1 扩展卡	D60IO1	可增加 3 个数字输入、一个模拟电压输出。	全系列机型可用
多功能 I/O2 扩展卡	D60IO2	可增加 2 个数字输入、一个模拟电压输入 AI3 为隔离模拟量可接 PT100, PT1000；一个继电器输出、一个数字输出，带 CANlink。	全系列机型可用
485 通讯卡	D60RS485	带隔离的 MODBUS 通讯适配卡。	全系列机型可用
PG 卡 1	D60PG1	开路集电极或推挽输出编码器接口卡，提供 15V 电源。	全系列机型可用
多功能 PG485 扩展卡	D60PG1485	可增加 3 个数字输入、一个模拟电压输出；开路集电极或推挽输出编码器接口卡，提供 15V 电源；带隔离的 MODBUS 通讯适配卡。	全系列机型可用

4.17 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 PRG 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。

4.18 参数保存特性与厂家参数恢复

通过面板修改变频器的功能码后，修改后的设置会保存在变频器内的存储器中，下次上电会一直有效，除非人为再次修改。

变频器提供了用户设定参数的备份保存与恢复功能，便于调试试验。

变频器对告警信息、累计运行时间等信息也具有掉电保存功能。

要恢复变频器的功能码的备份值、或出厂设定值、或清除运行数据，可以通过将 PP-01 的操作来进行，可具体参阅 PP-01 功能码的详细说明。

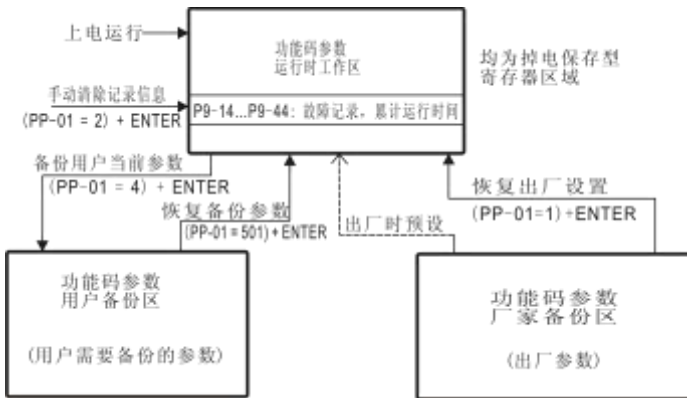


图 4-32 参数备份与恢复设置

第五章功能参数表

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，H 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；

5.1 基本功能参数简表

表 5-1 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	GL 类型显示	1: G 型（恒转矩负载机型） 2: L 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 1: 端子命令通道 2: 通讯命令通道	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: AVI 3: ACI 4: AI3 5: PULSE 脉冲设定（MI5） 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%	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P0-07	频率源叠加方式选择	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	☆
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~320Hz	50.00Hz	★
P0-11	上限频率源	0：P0-12 设定 1：AVI 2：ACI 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~650.00s(P0-19=2) 0.0s~6500.0s(P0-19=1) 0s~65000s(P0-19=0)	机型确定	☆
P0-18	减速时间 1	0.00s~650.00s(P0-19=2) 0.0s~6500.0s(P0-19=1) 0s~65000s(P0-19=0)	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：电机参数组 1 1：电机参数组 2 2：电机参数组 3 3：电机参数组 4	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	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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 2AVI 3ACI 4AI3 5: PULSE 脉冲设定 (MI5) 6: 多段速 7: 简易 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 千位: 自动运行绑定频率源选择	0000	☆
P0-28	串口通讯协议选择	0: Modbus 协议 1: Profibus-DP 网桥 2: CANopen 网桥	0	☆
P1 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 2: 永磁同步电机	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~2000V	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	★
P1-16	同步电机定子电阻	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	调谐参数	★
P1-17	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	0.1V~6553.5V	调谐参数	★
P1-27	编码器线数	1~65535	0	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更
P1-28	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 3: 正余弦编码器 4: 省线式 UVW 编码器	0	★
P1-30	ABZ 增量编码器 AB 相序	0: 正向 1: 反向	0	★
P1-31	编码器安装角	0.0~359.9°	0.0°	★
P1-32	UVW 编码器 UVW 相序	0: 正向 1: 反向	0	★
P1-33	UVW 编码器偏置角	0.0~359.9°	0.0°	★
P1-34	旋转变压器极对数	1~65535	65535	★
P1-36	保留	保留	0.0	★
P1-37	调谐选择	0: 无操作 1: 异步机静止调谐 2: 异步机完整调谐 11: 同步机静止调谐 12: 同步机完整调谐	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	☆
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 P2-10 设定 1: AVI 2: ACI 3: AI3 4: PULSE 脉冲设定 5: 通讯给定 6: MIN (AVI, ACI) 7: MAX (AVI, ACI) 1-7 选项的满量程对应 P2-10	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	☆
P2-17	速度环积分属性	个位：积分分离 0：无效 1：有效	0	☆
P2-18	同步机弱磁模式	0：弱磁无效 1：直接计算模式 2：自动调整模式	0	☆
P2-19	同步机弱磁深度	50%~500%	100%	☆
P2-20	最大弱磁电流	1%~300%	50%	☆
P2-21	弱磁自动调整增益	10%~500%	100%	☆
P2-22	弱磁积分倍数	2~10	2	☆
P3 组 V/F 控制参				
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） 1：AVI 2：ACI 3：AI3 4：PULSE 脉冲设定（MI5） 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	0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P3-14	VF 分离的电压数字设定	0V~电机额定电压	0V	☆
P3-15	VF 分离的电压加速时间	0.0s~1000.0s 表示 0V 到额定电压的时间	0.0s	☆
P4 组输入端子				
P4-00	MI1 端子功能选择	0: 无功能 1: 正转运行 (FWD) 2: 反转运行 (REV) 3: 三线式运行控制 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 1 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 MI5 有效) 31: 保留 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: 运行命令切换端子 2	1	★
P4-01	MI2 端子功能选择		4	★
P4-02	MI3 端子功能选择		9	★
P4-03	MI4 端子功能选择		12	★
P4-04	MI5 端子功能选择		13	★
P4-05	MI6 端子功能选择		0	★
P4-06	MI7 端子功能选择		0	★
P4-07	MI8 端子功能选择		0	★
P4-08	MI9 端子功能选择		0	★

<p>P4-09</p>	<p>MI10 端子功能选择</p>	<p>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: 两线式/三线式切换</p>	<p>0</p>	<p>★</p>
--------------	--------------------	---	----------	----------

51-59: 保留

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P4-10	MI 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	AVI 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	ACI 滤波时间	0.00s~10.00s	0.10s	☆
P4-23	AI 曲线 3 最小输入	-10.00V~P4-25	-9.50V	☆
P4-24	AI 曲线 3 最小输入对应设定	0.0%~+100.0%	-100.0%	☆
P4-25	AI 曲线 3 最大输入	P4-23~+10.00V	9.50V	☆
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 最小输入对应设定	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
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: AVI 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: ACI 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: AVI 低于最小输入设定选择 0: 对应最小输入设定 1: 0.0% 十位: ACI 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	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P4-35	MI1 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4-36	MI2 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4-37	MI3 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4-38	MI 端子有效模式选择 1	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: MI1 十位: MI2 百位: MI3 千位: MI4 万位: MI5	00000	★
P4-39	MI 端子有效模式选择 2	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: MI6 十位: MI7 百位: MI8 千位: MI9 万位: MI10	00000	★
P5 组输出端子				
P5-00	DO 端子输出模式选择	0: 脉冲输出 (DOP) 1: 开关量输出 (DOR)	0	☆
P5-01	DOR 输出功能选择	0: 无输出 1: 变频器运行中 2: 故障输出 (故障停机) 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: 电机过载预警报警 7: 变频器过载预警报警 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: AVI>ACI 17: 上限频率到达 18: 下限频率到达 (运行有关) 19: 欠压状态输出	0	☆
P5-02	控制板继电器功能选择 (RA-RB-RC)	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	2	☆
P5-03	扩展卡继电器输出功能选择 (P/A-P/B-P/C)		0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P5-04	MO1 输出功能选择	28: 电流 1 到达输出 29: 电流 2 到达输出 30: 定时到达输出 31: AVI 输入超限 32: 掉载中 33: 反向运行中 34: 零电流状态	1	☆
P5-05	扩展卡 MO2 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 (继续运行) 39: 电机过温报警 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	☆
P5-06	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	0	☆
P5-07	AO1 输出功能选择	4: 输出功率 5: 输出电压 6: PULSE 输入 (100.0%对应 100.0kHz) 7: AVI 8: ACI 9: AI3 (扩展卡)	0	☆
P5-08	扩展卡 AO2 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: 保留	1	☆
P5-09	DOP 输出最大频率	0.01kHz~100.00kHz	50.00kHz	☆
P5-10	AO1 零偏系数	-100.0%~+100.0%	0.0%	☆
P5-11	AO1 增益	-10.00~+10.00	1.00	☆
P5-12	扩展卡 AO2 零偏系数	-100.0%~+100.0%	0.0%	☆
P5-13	扩展卡 AO2 增益	-10.00~+10.00	1.00	☆
P5-17	DOR 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
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	MO1 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5-21	MO2 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P5-22	MO 输出端子有效状态选择	0: 正逻辑 1: 反逻辑 个位: DOR 十位: RELAY1 百位: RELAY2 千位: MO1 万位 MO2	00000	☆
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	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	M 键功能选择	0: M 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	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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 (%) Bit07: MI 输入状态 Bit08: MO 输出状态 Bit09: AVI 电压 (V) Bit10: ACI 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	1F	☆
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: AVI 校正前电压 (V) Bit06: ACI 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: MI 输入状态 Bit03: MO 输出状态 Bit04: AVI 电压 (V) Bit05: ACI 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	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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℃~100.0℃	-	●
P7-08	临时软件版本号	-	-	●
P7-09	累计运行时间	0h~65535 小时	-	●
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 3: 3 位小数位	1	☆
P7-13	累计上电时间	0h~65535 小时	-	●
P7-14	累计耗电量	0kW~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	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%	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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	0.00Hz~最大频率	0.00Hz	☆
P8-26	减速时间 1 与减速时间 2	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%对应电机额定电	5.0%	☆
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)	200.0%	☆
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: AVI 2: ACI 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	AVI 输入电压保护值下限	0.00V~P8-46	3.10V	☆
P8-46	AVI 输入电压保护值上限	P8-45~10.00V	6.80V	☆
P8-47	模块温度到达	0℃~100℃	75℃	☆
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	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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 MCD	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	输入缺相与接触器保护选择	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	☆
P9-13	输出缺相保护选择	0: 禁止 1: 允许	1	☆
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	—	●
P9-15	第二次故障类型	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 26: 保留 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	—	●

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9-16	第三次（最近一次）故障类型	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	—	—	●
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	—	—	●

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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：保留	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 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	00000	☆
P9-50	故障保护动作选择 4	个位：速度偏差过大（Err42） 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（Err43） 百位：初始位置错误（Err51） 千位：速度反馈错误（Err52）	00000	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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	0.0%~100.0% (100.0%对应最大频率 P0-10)	100.0%	☆
P9-56	电机温度传感器类型	0: 无温度传感器 1: PT100 2: PT1000	0	☆
P9-57	电机过热保护阈值	0℃~200℃	110℃	☆
P9-58	电机过热预报警阈值	0℃~200℃	90℃	☆
P9-59	瞬时停电动作选择	0: 无效 1: 减速 2: 减速停机	0	☆
P9-60	瞬时动作暂停判断电压	80.0%~100.0%	90.0%	☆
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%	☆
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: 不检测 0.0s~60.0s	1.0s	☆
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: 不检测 0.0s~60.0s	5.0s	☆
PA 组 PID 功能				
PA-00	PID 给定源	0: PA-01 设定 1: AVI 2: ACI 3: AI3 4: PULSE 脉冲设定 (MI5) 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: AVI 1: ACI 2: AI3 3: AVI-ACI 4: PULSE 脉冲设定 (MI5) 5: 通讯给定 6: AVI+ACI 7: MAX (AVI , ACI) 8: MIN (AVI , ACI)	0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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 MI 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%	☆
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				

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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%	☆
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 十位: 停机记忆选择 0: 停机不记忆 1: 停机记忆	00	☆
PC-18	简易 PLC 第 0 段运行时间	0.0s (h) ~6553.5s (h)	0.0s (h)	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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	0~3	0	☆
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	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	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	0~3	0	☆
PC-47	简易 PLC 第 14 段加减速时间	0~3	0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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	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: AVI 2: ACI 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	通讯波特率	个位: MODBUS 0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS 5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS 8: 57600BPS 9: 115200BPS 十位: Profibus-DP 0: 115200BPs 1: 208300BPs 2: 256000BPs 3: 512000Bps 百位: 保留 千位: CANlink 波特率 0: 20 1: 50 2: 100 3: 125 4: 250 5: 500 6: 1M	6005	☆
Pd-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: 8-N-1(MODBUS 有效)	0	☆
Pd-02	本机地址	0: 广播地址 1~247 (MODBUS、Profibus、CANlink 有效)	1	☆
Pd-03	MODBUS 应答延迟	0ms~20ms (MODBUS 有效)	2	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
Pd-04	串口通讯超时时间	0.0 (无效), 0.1s~60.0s (MODBUS、Profibus、CANlink 有效)	0.0	☆
Pd-05	MODBUS、Profibus-D 通讯数据格式	个位: MODBUS 0: 非标准的 MODBUS 协议 1: 标准的 MODBUS 协议 十位: Profibus-DP 0: PPO1 格式 1: PPO2 格式 2: PPO3 格式 3: PPO5 格式	31	☆
Pd-06	通讯读取电流分辨率	0: 0.01A 1: 0.1A	0	☆
Pd-07	主从选择	0: 主机 1: 从机	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 H0-xx ~ H0-xx	P0.01	☆
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 ~ PP-xx A0-00 ~ Ax-xx H0-xx ~ H0-xx	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				
PP-00	用户密码	0~65535	0	☆
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 04: 恢复用户备份参数 501: 备份用户当前参数	0	★
PP-02	功能参数组显示选择	个位: H 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	★
PP-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	☆
PP-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: AVI 2: ACI 3: AI3 4: PULSE 脉冲 5: 通讯给定 6: MIN (AVI, ACI) 7: MAX (AVI, ACI) (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~650.00s	0.00s	☆
A0-08	转矩控制减速时间	0.00s~650.00s	0.00s	☆
A1 组虚拟 IO				
A1-00	虚拟 VMI1 端子功能选择	0~59	0	★
A1-01	虚拟 VMI2 端子功能选择	0~59	0	★
A1-02	虚拟 VMI3 端子功能选择	0~59	0	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A1-03	虚拟 VMI4 端子功能选择	0~59	0	★
A1-04	虚拟 VMI5 端子功能选择	0~59	0	★
A1-05	虚拟 VMI 端子状态设置模式	0: 由虚拟 VMOx 的状态决定 VMI 是否有效 1: 由功能码 A1-06 设定 VMI 是否有效 个位: 虚拟 VMI1 十位: 虚拟 VMI2 百位: 虚拟 VMI3 千位: 虚拟 VMI4 万位: 虚拟 VMI5	00000	★
A1-06	虚拟 VMI 端子状态设置	0: 无效 1: 有效 个位: 虚拟 VMI1 十位: 虚拟 VMI2 百位: 虚拟 VMI3 千位: 虚拟 VMI4 万位: 虚拟 VMI5	00000	★
A1-07	AVI 端子作为 MI 时的功能选择	0~59	0	★
A1-08	ACI 端子作为 MI 时的功能选择	0~59	0	★
A1-09	AI3 端子作为 MI 时的功能选择	0~59	0	★
A1-10	AI 端子作为 MI 时有效模式选择	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: AVI 十位: ACI 百位: AI3	000	★
A1-11	虚拟 VMO1 输出功能选择	0: 与物理 Mix 内部短接 1~40: 见 P5 组物理 MO 输出选择	0	☆
A1-12	虚拟 VMO2 输出功能选择	0: 与物理 Mix 内部短接 1~40: 见 P5 组物理 MO 输出选择	0	☆
A1-13	虚拟 VMO3 输出功能选择	0: 与物理 Mix 内部短接 1~40: 见 P5 组物理 MO 输出选择	0	☆
A1-14	虚拟 VMO4 输出功能选择	0: 与物理 Mix 内部短接 1~40: 见 P5 组物理 MO 输出选择	0	☆
A1-15	虚拟 VMO5 输出功能选择	0: 与物理 Mix 内部短接 1~40: 见 P5 组物理 MO 输出选择	0	☆
A1-16	VMO1 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
A1-17	VMO2 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
A1-18	VMO3 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
A1-19	VMO4 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
A1-20	VMO5 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
A1-21	VMO 输出端子有效状态选择	0: 正逻辑 1: 反逻辑 个位: VMO1 十位: VMO2 百位: VMO3 千位: VMO4 万位: VMO5	00000	☆

功能码	名	设定范围	出厂值	更改
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 2: 永磁同步电机	0	★
A2-01	电机额定功率	0.1kW~1000.0kW	机型确定	★
A2-02	电机额定电压	1V~2000V	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	★
A2-16	同步电机定子电阻	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	机型确定	★
A2-17	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)	机型确定	★
A2-18	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)	机型确定	★
A2-20	同步电机反电动势	0.1V~6553.5V	机型确定	★
A2-27	编码器线数	1~65535	2500	★
A2-28	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 3: 正弦弦编码器 4: 省线方式 UVW 编码器	4	★
A2-29	速度反馈 PG 选择	0: 本地 PG 1: 扩展 PG 2: PULSE 脉冲输入 (MI5)	0	★
A2-30	ABZ 增量编码器 AB 相序	0: 正向 1: 反向	0	★
A2-31	编码器安装角	0.0~359.9°	359.9°	★
A2-32	UVW 编码器 UVW 相序	0: 正向 1: 反向	0	★
A2-33	UVW 编码器偏置角	0.0~359.9°	0.0°	★
A2-34	旋转变压器极对数	1~65535	65535	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A2-36	保留	保留	10.0	★
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 11: 同步机静止调谐 12: 同步机完整调谐	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%	☆
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: AVI 2: ACI 3: AI3 4: PULSE 脉冲 5: 通讯给定 6: MIN (AVI, ACI) 7: MAX (AVI, ACI) 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	0~60000	2000	☆
A2-52	励磁调节积分增益	0~60000	1300	☆
A2-53	转矩调节比例增益	0~60000	2000	☆
A2-54	转矩调节积分增益	0~60000	1300	☆
A2-55	速度环积分属性	个位: 积分分离 0: 无效 1: 有效	0	☆
A2-56	同步机弱磁模式	0: 不弱磁 1: 直接计算模式 2: 自动调整模式	1	☆
A2-57	同步机弱磁深度	50%~500%	100%	☆
A2-58	最大弱磁电流	1%~300%	50%	☆
A2-59	弱磁自动调整增益	10%~500%	100%	☆
A2-60	弱磁积分倍数	2~10	2	☆
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	★

功能码	名	设定范围	出厂值	更改
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	☆
A3组第三电机控制				
A3-00	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	0	★
A3-01	电机额定功率	0.1kW~1000.0kW	机型确定	★
A3-02	电机额定电压	1V~2000V	机型确定	★
A3-03	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	★
A3-04	电机额定频率	0.01Hz~最大频率	机型确定	★
A3-05	电机额定转速	1rpm~6553rpm	机型确定	★
A3-06	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	★
A3-07	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	★
A3-08	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	★
A3-09	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	★
A3-10	异步电机空载电流	0.01A~A3-03 (变频器功率≤55kW) 0.1A~A3-03 (变频器功率>55kW)	机型确定	★
A3-16	同步电机定子电阻	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	机型确定	★
A3-17	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)	机型确定	★
A3-18	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)	机型确定	★
A3-20	同步电机反电动势	0.1V~6553.5V	机型确定	★
A3-27	编码器线数	1~65535	2500	★
A3-28	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 3: 正弦弦编码器 4: 省线方式UVW编码器	0	★
A3-29	速度反馈PG选择	0: 本地PG 1: 扩展PG 2: PULSE脉冲输入(MI5)	0	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A3-30	ABZ 增量编码器 AB 相序	0: 正向 1: 反向	0	★
A3-31	编码器安装角	0.0~359.9°	359.9°	★
A3-32	UVW 编码器 UVW 相序	0: 正向 1: 反向	0	★
A3-33	UVW 编码器偏置角	0.0~359.9°	0.0°	★
A3-34	旋转变压器极对数	1~65535	65535	★
A3-36	保留	保留	10.0	★
A3-37	调谐选择	0: 无操作 1: 异步机静止调谐 2: 异步机完整调谐 11: 同步机静止调谐 12: 同步机完整调谐	0	★
A3-38	速度环比例增益 1	1~100	30	☆
A3-39	速度环积分时间 1	0.01s~10.00s	0.50s	☆
A3-40	切换频率 1	0.00~A3-43	5.00Hz	☆
A3-41	速度环比例增益 2	1~100	20	☆
A3-42	速度环积分时间 2	0.01s~10.00s	1.00s	☆
A3-43	切换频率 2	A3-40~最大频率	10.00Hz	☆
A3-44	矢量控制转差增益	50%~200%	100%	☆
A3-45	速度环滤波时间常数	0.000s~0.100s	0.000s	☆
A3-46	矢量控制过励磁增益	0~200	64	☆
A3-47	速度控制方式下转矩上限源	0: A3-48 设定 1: AVI 2: ACI 3: AI3 4: PULSE 脉冲 5: 通讯给定 6: MIN (AVI, ACI) 7: MAX (AVI, ACI) 1-7 选项的满量程, 对应 A3-48 数字设定	0	☆
A3-48	速度控制方式下转矩上限数字设定	0.0%~200.0%	150.0%	☆
A3-51	励磁调节比例增益	0~60000	2000	☆
A3-52	励磁调节积分增益	0~60000	1300	☆
A3-53	转矩调节比例增益	0~60000	2000	☆
A3-54	转矩调节积分增益	0~60000	1300	☆
A3-55	速度环积分属性	个位: 积分分离 0: 无效 1: 有效	0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A3-56	同步机弱磁模式	0: 不弱磁 1: 直接计算模式 2: 自动调整模式	1	☆
A3-57	同步机弱磁深度	50%~500%	100%	☆
A3-58	最大弱磁电流	1%~300%	50%	☆
A3-59	弱磁自动调整增益	10%~500%	100%	☆
A3-60	弱磁积分倍数	2~10	2	☆
A3-61	第3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	★
A3-62	第3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	☆
A3-63	第3电机转矩提升	0.0%: (自动转矩提升) 0.1%~30.0%	机型确定	☆
A3-65	第3电机振荡抑制增益	0~100	机型确定	☆
A4组第四电机控制				
A4-00	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	0	★
A4-01	电机额定功率	0.1kW~1000.0kW	机型确定	★
A4-02	电机额定电压	1V~2000V	机型确定	★
A4-03	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	★
A4-04	电机额定频率	0.01Hz~最大频率	机型确定	★
A4-05	电机额定转速	1rpm~65535rpm	机型确定	★
A4-06	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	★
A4-07	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	★
A4-08	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	★
A4-09	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	★
A4-10	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)	机型确定	★
A4-16	同步电机定子电阻	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	机型确定	★
A4-17	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)	机型确定	★
A4-18	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)	机型确定	★

功能码	名	设定范围	出厂值	更改
A4-20	同步电机反电动势	0.1V~6553.5V	机型确定	★
A4-27	编码器线数	1~65535	2500	★
A4-28	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 3: 正余弦编码器 4: 省线方式 UVW 编码器	0	★
A4-29	速度反馈 PG 选择	0: 本地 PG 1: 扩展 PG 2: PULSE 脉冲输入 (MI5)	0	★
A4-30	ABZ 增量编码器 AB 相序	0: 正向 1: 反向	0	★
A4-31	编码器安装角	0.0~359.9°	0.0°	★
A4-32	UVW 编码器 UVW 相序	0: 正向 1: 反向	1	★
A4-33	UVW 编码器偏置角	0.0~359.9°	359.9°	★
A4-34	旋转变压器极对数	1~65535	65535	★
A4-36	保留	保留	10.0	★
A4-37	调谐选择	0: 无操作 1: 异步机静止调谐 2: 异步机完整调谐 11: 同步机静止调谐 12: 同步机完整调谐	0	★
A4-38	速度环比例增益 1	1~100	30	☆
A4-39	速度环积分时间 1	0.01s~10.00s	0.50s	☆
A4-40	切换频率 1	0.00~A4-43	5.00Hz	☆
A4-41	速度环比例增益 2	1~100	20	☆
A4-42	速度环积分时间 2	0.01s~10.00s	1.00s	☆
A4-43	切换频率 2	A4-40~最大频率	10.00Hz	☆
A4-44	矢量控制转差增益	50%~200%	100%	☆
A4-45	速度环滤波时间常数	0.000s~0.100s	0.000s	☆
A4-46	矢量控制过励磁增益	0~200	64	☆
A4-47	速度控制方式下转矩上限源	0: A4-48 设定 1: AVI 2: ACI 3: AI3 4: PULSE 脉冲 5: 通讯给定 6: MIN (AVI, ACI) 7: MAX (AVI, ACI) 1-7 选项的满量程, 对应 A4-48 数字设定	0	☆
A4-48	速度控制方式下转矩上限数字设定	0.0%~200.0%	150.0%	☆
A4-51	励磁调节比例增益	0~60000	2000	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A4-52	励磁调节积分增益	0~60000	1300	☆
A4-53	转矩调节比例增益	0~60000	2000	☆
A4-54	转矩调节积分增益	0~60000	1300	☆
A4-55	速度环积分属性	个位：积分分离 0：无效 1：有效	0	☆
A4-56	同步机弱磁模式	0：不弱磁 1：直接计算模式 2：自动调整模式	1	☆
A4-57	同步机弱磁深度	50%~500%	100%	☆
A4-58	最大弱磁电流	1%~300%	50%	☆
A4-59	弱磁自动调整增益	10%~500%	100%	☆
A4-60	弱磁积分倍数	2~10	2	☆
A4-61	第4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	★
A4-62	第4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	☆
A4-63	第4电机转矩提升	0.0%：（自动转矩提升） 0.1%~30.0%	机型确定	☆
A4-65	第4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 2：优化模式2	1	☆
A5-08	死区时间调整	100%~200%	150%	☆
A5-09	过压点设定	200.0-2500.0V	机型定	★
A6组 AI 曲线设定				

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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	AVI 设定跳跃点	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
A6-25	AVI 设定跳跃幅度	0.0%~100.0%	0.5%	☆
A6-26	ACI 设定跳跃点	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
A6-27	ACI 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: DOP (DO 端子作为开关量输出) 十位: 继电器 (RA-RB-RC) 百位: MO1 千位: DOR (DO 端子作为脉冲输出) 万位: AO1	0	★
A7-02	可编程卡扩展 AIAO 端子功能配置	0: AI3 电压输入, AO2 电压输出 1: AI3 电压输入, AO2 电流输出 2: AI3 电流输入, AO2 电压输出 3: AI3 电流输入, AO2 电流输出 4: AI3PTC 输入, AO2 电压输出 5: AI3PTC 输入, AO2 电流输出 6: AI3PT100 输入, AO2 电压输出 7: AI3PT100 输入, AO2 电流输出	0	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A7-03	DOP 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: DOR 十位: 继电器 1百位: MO	1	☆
A7-06	可编程卡频率给定	-100.00%~100.00%	0.0%	☆
A7-07	可编程卡转矩给定	-200.0%~200.0%	0.0%	☆
A7-08	可编程卡命令给定	0: 无命令 1: 正转命令 2: 反转命令 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	0	☆
A7-09	可编程卡给定故障	0: 无故障 80~89: 故障编码	0	☆
A8 组点对点通讯				
A8-00	点对点通讯功能选择	0: 无效 1: 有效	0	☆
A8-01	主从选择	0: 主机 1: 从机	0	☆
A8-02	从机命令跟随	0: 从机不跟随主机运行命令 1: 从机跟随主机运行命令	0	☆
A8-03	从机接收数据作用选择	0: 转矩给定 1: 频率给定	0	☆
A8-04	接收数据零偏(转矩)	-100.00%~100.00%	0.00%	★
A8-05	接收数据增益(转矩)	-10.00~100.00	1.0	★
A8-06	点对点通讯中断检测时间	0.0~10.0S	1.0s	☆
A8-07	点对点通讯主机数据发送周期	0.001~10.000S	0.001s	☆
AC 组 AIAO 校正				
AC-00	AVI 实测电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	☆
AC-01	AVI 显示电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	☆
AC-02	AVI 实测电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	☆
AC-03	AVI 显示电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	☆
AC-04	ACI 实测电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	☆
AC-05	ACI 显示电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	☆
AC-06	ACI 实测电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	☆
AC-07	ACI 显示电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
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-16	AO2 目标电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	☆
AC-17	AO2 实测电压 1	0.500V~4.000V	出厂校正	☆
AC-18	AO2 目标电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	☆
AC-19	AO2 实测电压 2	6.000V~9.999V	出厂校正	☆

5.2 监视参数简表

表 5-2 监视参数简表

功能码	名称	最小单位	通讯地址
H0 组基本监视参数			
H0-00	运行频率 (Hz)	0.01Hz	7000H
H0-01	设定频率 (Hz)	0.01Hz	7001H
H0-02	母线电压 (V)	0.1V	7002H
H0-03	输出电压 (V)	1V	7003H
H0-04	输出电流 (A)	0.01A	7004H
H0-05	输出功率 (kW)	0.1kW	7005H
H0-06	输出转矩 (%)	0.1%	7006H
H0-07	MI 输入状态	1	7007H
H0-08	MO 输出状态	1	7008H
H0-09	AVI 电压 (V)	0.01V	7009H
H0-10	ACI 电压 (V) / 电流 (mA)	0.01V/0.01mA	700AH
H0-11	AI3 电压 (V)	0.01V	700BH
H0-12	计数值	1	700CH
H0-13	长度值	1	700DH
H0-14	负载速度显示	1	700EH
H0-15	PID 设定	1	700FH
H0-16	PID 反馈	1	7010H
H0-17	PLC 阶段	1	7011H

功能码	名称	单位	通讯地址
H0-18	PULSE 输入脉冲频率 (Hz)	0.01kHz	7012H
H0-19	反馈速度 (单位 0.1Hz)	0.1Hz	7013H
H0-20	剩余运行时间	0.1Min	7014H
H0-21	AVI 校正前电压	0.001V	7015H
H0-22	ACI 校正前电压/电流 (mA)	0.01V/0.01mA	7016H
H0-23	AI3 校正前电压	0.001V	7017H
H0-24	线速度	1m/Min	7018H
H0-25	当前上电时间	1Min	7019H
H0-26	当前运行时间	0.1Min	701AH
H0-27	PULSE 输入脉冲频率	1Hz	701BH
H0-28	通讯设定值	0.01%	701CH
H0-29	编码器反馈速度	0.01Hz	701DH
H0-30	主频率 X 显示	0.01Hz	701EH
H0-31	辅频率 Y 显示	0.01Hz	701FH
H0-32	查看任意内存地址值	1	7020H
H0-33	同步机转子位置	0.1 °	7021H
H0-34	电机温度值	1°C	7022H
H0-35	目标转矩 (%)	0.1%	7023H
H0-36	旋变位置	1	7024H
H0-37	功率因素角度	0.1 °	7025H
H0-38	ABZ 位置	1	7026H
H0-39	VF 分离目标电压	1V	7027H
H0-40	VF 分离输出电压	1V	7028H
H0-41	MI 输入状态直观显示	1	7029H
H0-42	MO 输入状态直观显示	1	702AH
H0-43	MI 功能状态直观显示 1 (功能 01-40)	1	702BH
H0-44	MI 功能状态直观显示 2 (功能 41-80)	1	702CH
H0-45	故障信息	1	702DH
H0-58	Z 信号计数器	1	703AH
H0-59	设定频率 (%)	0.01%	703BH
H0-60	运行频率 (%)	0.01%	703CH
H0-61	变频器状态	1	703DH
H0-62	当前故障编码	1	703EH
H0-63	点对点主机通讯发送数据	0.01%	703FH
H0-64	点对点从机通讯接收数据	0.01%	7040H
H0-65	转矩上限	0.1%	7041H

第六章参数说明

P0 组基本功能组

P0-00	GL 类型显示		出厂值	与机型有
	设定范围	1	G 型（恒转矩负载机型）	
		2	L 型（风机、水泵类负载机型）	

该参数仅供用户查看出厂机型用，不可更改。

1：适用于指定额定参数的恒转矩负载

2：适用于指定额定参数的变转矩负载（风机、水泵负载）

P0-01	第 1 电机控制方式		出厂值	0
	设定范围	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：无速度传感器矢量控制

指开环矢量控制，适用于通常的高性能控制场合，一台变频器只能驱动一台电机。如机床、离心机、拉丝机、注塑机等负载。

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。适用于高精度的速度控制或转矩控制的场合。一台变频器只能驱动一台电机。如高速造纸机械、起重机械、电梯等负载。

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。

提示：选择矢量控制方式时必须进行过电机参数辨识过程。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 P2 组功能码（第 2、第 3 和第 4 电机分别为 A2、A3 和 A4 组），可获得更优的性能。对永磁同步电机而言，一般选择有速度传感器矢量控制，部分小功率电机应用场合也可以选择 VF 控制。ACD600 不支持永磁同步电机的无速度传感器矢量控制。

P0-02	命令源选择		出厂值	0
	设定范围	0	操作面板命令通道	
		1	端子命令通道	
		2	通讯命令通道	

选择变频器控制命令的输入通道。变频器控制命令包括：启动、停机、正转、反转、点动等。

0：操作面板命令通道；

由操作面板上的 RUN、STOP/RES 按键进行运行命令控制。

1：端子命令通道

由多功能输入端子 FWD、REV、JOGF、JOGR 等，进行运行命令控制。

2：通讯命令通道

运行命令由上位机通过通讯方式给出。选择此项时，必须选配通讯卡（D60PG/485 卡、Profibus-DP 卡、用户可编程控制卡或 CANopen 卡等）。

与通讯相关的功能参数，请参见“PD 组通讯参数”相关说明，并参考相应通讯卡的补充说明，通讯卡的补充说明随通讯卡配发，本说明书附录中包含通讯卡的简要说明。

P0-03	主频率源 X 选择		出厂值	0
	设定范围	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	AVI	
		3	ACI	
		4	AI3	
		5	脉冲设定（MI5）	
		6	多段指令	
		7	PLC	
		8	PID	
9	通讯给定			

选择变频器主给定频率的输入通道。共有 10 种主给定频率通道：

0：数字设定（掉电不记忆）

设定频率初始值为 P0-08“预置频率”的值。可通过键盘的▲键与▼键（或多功能输入端子的 UP、DOWN）来改变变频器的设定频率值。

变频器掉电后并再次上电时，设定频率值恢复为 P0-08“数字设定预置频率”值。

1: 数字设定（掉电记忆）

设定频率初始值为 P0-08““预置频率””的值。可通过键盘的▲、▼键（或多功能输入端子的 UP、DOWN）来改变变频器的设定频率值。

变频器掉电后并再次上电时，设定频率为上次掉电时刻的最大频率，通过键盘▲、▼键或者端子 UP、DOWN 的修正量被记忆。

需要提醒的是，P0-23 为““数字设定频率停机记忆选择””，P0-23 用于选择在变频器停机时，频率的修正量是被记忆还是被清零。P0-23 与停机有关，并非与掉电记忆有关，应用中要注意。

2: AVI 3: ACI 4: AI3

指频率由模拟量输入端子来确定。ACD600 控制板提供 2 个模拟量输入端子（AVI, ACI），选件 I/O 扩展卡可提供另外 1 个模拟量输入端子（AI3）。

其中：

AVI 为 0V~10V 电压型输入

ACI 可为 0V~10V 电压输入，也可为 0mA~20mA 电流输入，由控制板上 J8 拨码开关选择，AI3 为 -10V~10V 电压型输入

AVI、ACI、AI3 的输入电压值，与目标频率的对应关系，用户可以自由选择。

ACD600 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 P4 组及 A6 组功能码进行设置。

功能码 P4-33 用于设置 AVI~AI3 三路模拟量输入，分别选择 5 组曲线中的哪一条，而 5 条曲线的具体对应关系，请参考 P4、A6 组功能码的说明。

5: 脉冲给定（MI5）

频率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。脉冲给定只能从多功能输入端子 MI5 输入。

MI5 端子输入脉冲频率与对应设定的关系，通过 P4-28~P4-31 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%，是指相对最大频率 P0-10 的百分比。

6: 多段指令

选择多段指令运行方式时，需要通过数字量输入 MI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。ACD600 可以设置 4 个多段指令端子，4 个端子的 16 种状态，可以通过 PC 组功能码对

应任意 16 个“多段指令”，“多段指令”是相对最大频率 P0-10 的百分比。

数字量输入 MI 端子作为多段指令端子功能时，需要在 P4 组进行相应设置，具体内容请参考 P4 组相关功能参数说明。

7: 简易 PLC

频率源为简易 PLC 时，变频器的运行频率源可在 1~16 个任意频率指令之间切换运行，1~16 个频率指令的保持时间、各自的加减速时间也可以用户设置，具体内容参考 PC 组相关说明。

8: PID

选择过程 PID 控制的输出作为运行频率。一般用于现场的工艺闭环控制，例如恒压力闭环控制、恒张力闭环控制等场合。

应用 PID 作为频率源时，需要设置 PA 组“PID 功能”相关参数。

9: 通讯给定

指频率由通讯方式给定

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 A8 组相关说明）

当 Profibus-DP 通讯有效且使用 PZD1 作为频率给定时，此时直接使用 PDZ1 传递的数据值，数据格式为-100.00%~100.00%，100.00%是指相对最大频率 P0-10 的百分比。

否则由上位机通讯地址 0×1000 给定数据，数据格式为-100.00%~100.00%，100.00%是指相对最大频率 P0-10 的百分比。

ACD600 支持 2 种上位机通讯方式：Modbus、CANopen，这 2 种通讯不能同时使用。

使用通讯时必须安装通讯卡，ACD600 的 4 种通讯卡都是选配的，用户根据需要自行选择，如果使用通讯协议为 Modbus 或 CANopen，需要根据 P0-28 选择相应的串口通讯协议

CANlink 协议始终有效

P0-04	辅助频率源 Y 选择	出厂值	0	
	设定范围	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	AVI	
		3	ACI	
		4	AI3	
		5	脉冲设定（MI5）	
		6	多段指令	
		7	PLC	
		8	PID	
9		通讯给定		

辅助频率源在作为独立的频率给定通道（即频率源选择为 X 到 Y 切换）时，其用法与主频率源 X 相同，使用方法可以参考 P0-03 的相关说明。

当辅助频率源用作叠加给定（即主频率源 X 和辅助频率源 Y 的复合实现频率给定）时，需要注意：

- 1) 当辅助频率源为数字给定时，预置频率（P0-08）不起作用，用户通过键盘的▲、▼键（或多功能输入端子的 UP、DOWN）进行的频率调整，直接在主给定频率的基础上调整。
- 2) 当辅助频率源为模拟输入给定（AVI、ACI、AI3）或脉冲输入给定时，输入设定的 100% 对应辅助频率源范围，可通过 P0-05 和 P0-06 进行设置。
- 3) 频率源为脉冲输入给定时，与模拟量给定类似。

提示：辅助频率源 Y 选择与主频率源 X 选择，不能设置为同一个通道，即 P0-03 与 P0-04 不要设置为相同的值，否则容易引起混乱。

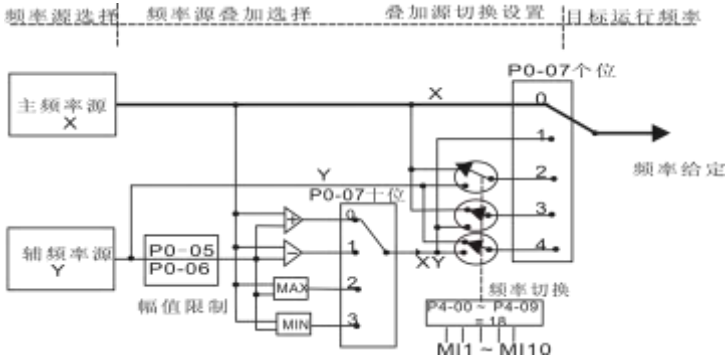
P0-05	叠加时辅助频率源 Y 范围选择		出厂值	0
	设定范围	0 1	相对于最大频率 相对于主频率源 X	
P0-06	叠加时辅助频率源 Y 范围		出厂值	100%
	设定范围		0%~150%	

当频率源选择为““频率叠加””（即 P0-07 设为 1、3 或 4）时，这两个参数用来确定辅助频率源的调节范围。

P0-05 用于确定辅助频率源范围所对应的对象，可选择相对于最大频率，也可以相对于主频率源 X，若选择为相对于主频率源，则辅助频率源的范围将随着主频率 X 的变化而变化。

P0-07	频率源叠加选择		出厂值	0
	设定范围	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	

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



当频率源选择为主辅运算时，可以通过 P0-21 设置偏置频率，在主辅运算结果上叠加偏置频率，以灵活应对各类需求。

P0-08	预置频率	出厂值	50.00Hz
	设定范围	0.00~最大频率（对频率源选择方式为数字设定有效）	

当频率源选择为“数字设定”或“端子 UP/DOWN”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	出厂值	0
	设定范围	0	方向一致
		1	方向相反

通过更改该功能码，可以不改变电机接线而实现改变电机转向的目的，其作用相当于调整电机（U、V、W）任意两条线实现电机旋转方向的转换。

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慎用。

P0-10	最大频率	出厂值	50.00Hz
	设定范围	50.00Hz~320.00Hz	

ACD600 中模拟量输入、脉冲输入（MI5）、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。

ACD600 的输出最大频率可以达到 3200Hz，为兼顾频率指令分辨率与频率输入范围两个指标，可通过 P0-22 选择频率指令小数点位数。

当 P0-22 选择为 1 时，频率分辨率为 0.1Hz，此时 P0-10 设定范围为 50.0Hz~3200.0Hz；当 P0-22 选择为 2 时，频率分辨率为 0.01Hz，此时 P0-10 设定范围为 50.00Hz~3200.00Hz。

注意：修改 P0-22，会使得所有与频率相关功能参数的频率分辨率变化

P0-11	上限频率源	出厂值	0
	设定范围	0	P0-12 设定
		1	AVI
		2	ACI
		3	AI3
		4	PULSE 设定 (MI5)
		5	通讯设定

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、PULSE 设定或通讯给定。

当使用模拟量 AVI、ACI、AI3 设定、PULSE 设定 (MI5) 或通讯设定时，与主频率源类似，参见 P0-03 介绍。

例如在卷绕控制现场采用转矩控制方式时，为避免材料断线出现“飞车”现象，可以用模拟量设定上限频率，当变频器运行至上限频率值时，变频器保持在上限频率运行。

P0-12	上限频率	出厂值	50.00Hz
	设定范围	下限频率 P0-14 ~ 最大频率 P0-10	

设定上限频率，设定范围 P0-14 ~ P0-10

P0-13	上限频率偏置	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz ~ 最大频率 P0-10	

当上限频率为模拟量或 PULSE 设定时，P0-13 作为设定值的偏置量，将该偏置频率与 P0-11 设定上限频率值叠加，作为最终上限频率的设定值。

P0-14	下限频率	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz ~ 上限频率 P0-12	

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 P8-14 (设定频率低于下限频率运行模式) 设置。

P0-15	载波频率	出厂值	与机型有关
	设定范围	0.5kHz ~ 16.0kHz	

此功能调节变频器的载波频率。通过调整载波频率可以降低电机噪声，避开机械系统的共振点，减小线路对地漏电流及减小变频器产生的干扰。

当载波频率较低时，输出电流高次谐波分量增加，电机损耗增加，电机温升增加。

当载波频率较高时，电机损耗降低，电机温升减小，但变频器损耗增加，变频器温升增加，干扰增加。

调整载波频率会对下列性能产生影响：

载波频率	低 → 高
电机噪音	大 → 小
输出电流波形	差 → 好
电机温升	高 → 低
变频器温升	低 → 高
漏电流	小 → 大
对外辐射干扰	小 → 大

不同功率的变频器，载波频率的出厂设置是不同的。虽然用户可以根据需要修改，但是需要注意：若载波频率设置的比出厂值高，会导致变频器散热器温升提高，此时用户需要对变频器降额使用，否则变频器有过热报警的危险。

P0-16	载波频率随温度调整	出厂值	0
	设定范围	0: 否 1: 是	

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 1	出厂值	机型确定
	设定范围	0.00s~650.00s (P0-19=2) 0.0s~6500.0s (P0-19=1) 0s~65000s (P0-19=0)	
P0-18	减速时间 1	出厂值	机型确定
	设定范围	0.00s~650.00s (P0-19=2) 0.0s~6500.0s (P0-19=1) 0s~65000s (P0-19=0)	

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 6-1 中的 t_1 。

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 6-1 中的 t_2 。

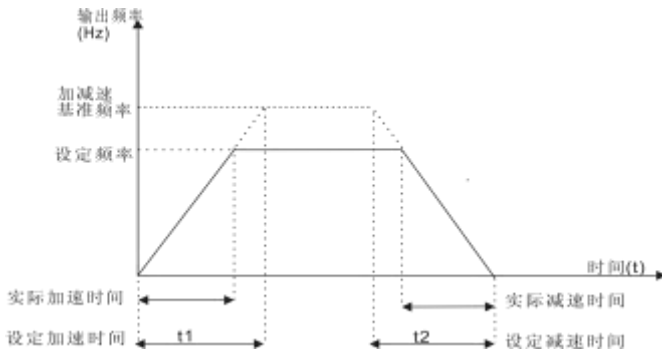


图 6-1 加减速时间示意图

ACD600 提供 4 组加减速时间，用户可利用数字量输入端子 MI 切换选择，时间通过如下功能码设置：

第一组：P0-17、P0-18；

第二组：P8-03、P8-04；

第三组：P8-05、P8-06；

第四组：P8-07、P8-08。

P0-19	加减速时间单位		出厂值	1
	设定范围	0	1 秒	
		1	0.1 秒	
		2	0.01 秒	

为满足各类现场的需求，ACD600 提供 3 种加减速时间单位，分别为 1 秒、0.1 秒和 0.01 秒。

注意：修改该功能参数时，4 组加减速时间所显示小数点位数会变化，所对应的加减速时间也发生变化，应用过程中要特别留意。

P0-21	叠加时辅助频率源偏置频率		出厂值	0.00Hz
	设定范围		0.00Hz~最大频率 P0-10	

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		出厂值	2
	设定范围	1	0.1Hz	
		2	0.01Hz	

本参数用来确定所有与频率相关功能码的分辨率。

当频率分辨率为 0.1Hz 时，ACD600 最大输出频率可以到达 3200Hz，而频率分辨率为 0.01Hz 时，ACD600 的最大输出频率为 600.00Hz。

注意：修改该功能参数时，所有与频率有关参数小数点位数会变化，所对应频率值也发生变化，使用中要特别留意。该参数值恢复出厂值不恢复：

P0-23	数字设定频率停机记忆选择		出厂值	0
	设定范围	0	不记忆	
		1	记忆	

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（预置频率）的值，键盘▲、

▼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	出厂值	0
	设定范围	0	电机参数组 1
		1	电机参数组 2
		2	电机参数组 3
		3	电机参数组 4

ACD600 支持变频器分时拖动 4 台电机的应用，4 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 P2 组，电机参数组 2、电机参数组 3、电机参数组 4 分别对应功能参数组 A2 组、A3 组和 A4 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 MI 切换电机。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	出厂值	0
	设定范围	0	最大频率 (P0-10)
		1	设定频率
		2	100Hz

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 6-1 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	出厂值	0
	设定范围	0	运行频率
		1	设定频率

本参数仅当频率源为数字设定时有效。

用来确定键盘的▲、▼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	出厂值	000
	设定范围	个位	操作面板命令绑定频率源选择
		0	无捆绑
		1	数字设定频率源
		2	AVI
		3	ACI
		4	AI3
		5	PULSE 脉冲设定 (MI5)
		6	多段指令
		7	简易 PLC
		8	PID
		9	通讯给定
		十位	端子命令绑定频率源选择 (0~9, 同个位)
		百位	通讯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	串口通讯协议类型	出厂值	0
	设定范围	0	Modbus 协议
		1	Profibus-DP 网桥
		2	CANopen 网桥

ACD600 使用串口实现 MODBUS、CANopen 网桥两种通讯协议。

三种协议同时只支持使用其中一种。请根据实际需要，正确设置该参数。

P1 组第一电机参数

P1-00	电机类型选择	出厂值	0
	设定范围	0	普通异步电机
		1	变频异步电机
		2	永磁同步电机
P1-01	额定功率	出厂值	机型确定
	设定范围		0.1kW~1000.0kW
P1-02	额定电压	出厂值	机型确定
	设定范围		1V~2000V

P1-03	额定电流	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01A~655.35A (变频器功率≤55kW) 0.1A~6553.5A (变频器功率>55kW)	
P1-04	额定频率	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01Hz~最大频率	
P1-05	额定转速	出厂值	机型确定
	设定范围	1rpm~65535rpm	

上述功能码为电机铭牌参数，无论采用VF控制或矢量控制，均需要根据电机铭牌准确设置相关参数。

为获得更好的VF或矢量控制性能，需要进行电机参数调谐，而调节结果的准确性，与正确设置电机铭牌参数关系密切。

P1-06	异步电机定子电阻	出厂值	机型确定
	设定范围	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	
P1-07	异步电机转子电阻	出厂值	机型确定
	设定范围	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	
P1-08	异步电机漏感抗	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01mH~655.35mH (变频器功率≤55kW) 0.001mH~65.535mH (变频器功率>55kW)	
P1-09	异步电机互感抗	出厂值	机型确定
	设定范围	0.1mH~6553.5mH (变频器功率≤55kW) 0.01mH~655.35mH (变频器功率>55kW)	
P1-10	异步电机空载电流	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01A~P1-03 (变频器功率≤55kW) 0.1A~P1-03 (变频器功率>55kW)	

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“异步电机完整调谐”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	出厂值	机型确定
	设定范围	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	

P1-17	同步电机 D 轴电感	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01mH~655.35mH (变频器功率≤55kW) 0.001mH~65.535mH (变频器功率>55kW)	
P1-18	同步电机 Q 轴电感	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01mH~655.35mH (变频器功率≤55kW) 0.001mH~65.535mH (变频器功率>55kW)	
P1-20	同步电机反电动势	出厂值	机型确定
	设定范围	0.1V~6553.5V	

P1-16~P1-20 是同步电机的参数，有些同步电机铭牌上会提供部分参数，但大部分电机铭牌不提供上述参数，需要通过变频器自动调谐获得，而且必须选择“同步机空载调谐”。因为“同步机空载调谐”能获得 P1-16、P1-17、P1-18、P1-20 这 4 个电机参数，而“同步电机带载调谐”只能获得同步机编码器的相序、安装角度等参数。

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 P1-16~P1-20 参数值，使用中需要注意。

上述同步机参数，亦可以根据厂家提供数据直接设置相应功能码。

P1-27	编码器线数	出厂值	2500
	设定范围	1~65535	

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	出厂值	0
	设定范围	0	ABZ 增量编码器
		1	UVW 增量编码器
		2	旋转变压器
		3	正余弦编码器
		4	省线方式 UVW 编码器

ACD600 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。其中，同步电机可选择这 5 种编码器中任意一种，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		出厂值	0
	设定范围	0	正向	
		1	反向	

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和同步电机都有效，在异步电机完整调谐或者同步电机空载调谐时，可以获得 ABZ 编码器的 AB 相序。

P1-31	编码器安装角	出厂值	0.0°
	设定范围	0.0°~359.9°	

该参数只对同步电机控制有效，对编码器类型为 ABZ 增量编码器、UVW 增量编码器、旋转变压、省线方式 UVW 编码器均有效，而正弦编码器无效。

该参数在同步电机空载调谐、带载调谐时均可获得该参数，该参数对同步电机的运行非常重要，所以同步电机初次安装完毕必须进行调谐才可正常运行。

P1-32	UVW 编码器 UVW 相序		出厂值	0
	设定范围	0	正向	
		1	反向	
P1-33	UVW 编码器偏置角		出厂值	0.0°
	设定范围		0.0°~359.9°	

这两个参数仅对同步电机且使用 UVW 编码器时有效。

这两个参数在同步电机空载调谐、带载调谐时均可获得，这两个参数对同步电机的运行很重要，所以同步机初次安装完毕必须进行调谐才可正常运行。

P1-34	旋转变压器极对数	出厂值	1
	设定范围	1~65535	

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	保留	出厂值	0.0s	
	设定范围	0.0s: 不动作 0.1s~10.0s		
P1-37	调谐选择	出厂值	0	
	设定范围	0	无操作	
		1	异步机静止调谐	
		2	异步机完整调谐	
		11	同步机静止调谐	
12		同步机完整调谐		

0: 无操作，即禁止调谐。

1: 异步机静止调谐，适用于异步电机和负载不易脱开，而不能进行完整调谐的场合。

进行异步机静止调谐前，必须正确设置电机类型及电机铭牌参数 P1-00~P1-05。异步机静止调谐，变频器可以获得 P1-06~P1-08 三个参数。

动作说明：设置该功能码为 1，然后按 RUN 键，变频器将进行静止调谐。

2：异步机完整调谐

为保证变频器的动态控制性能，请选择完整调谐，此时电机必须和负载脱开，以保持电机为空载状态。

完整调谐过程中，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。

进行异步机完整调谐前，除需要设置电机类型及电机铭牌参数 P1-00~P1-05 外，还需要正确设置编码器类型及编码器脉冲数 P1-27、P1-28。

异步机完整调谐，变频器可以获得 P1-06~P1-10 五个电机参数，以及编码器的 AB 相序 P1-30、矢量控制电流环 PI 参数 P2-13~P2-16。

动作说明：设置该功能码为 2，然后按 RUN 键，变频器将进行完整调谐。

11：同步机静止调谐

在同步电机与负载不能脱开时，不得不选择同步机带载调谐，此过程中电机不运转。进行同步机带载调谐前，需要正确设置电机类型及电机铭牌参数 P1-00~P1-05。同步机带载调谐，变频器可以获得同步机的初始位置角，而这时同步电机能够正常运行的必要条件，所以同步电机安装完毕初次使用前，必须进行调谐。

动作说明：设置该功能码为 11，然后按 RUN 键，变频器将进行带载调谐。

12：同步机完整调谐

如果电机与负载可以脱开，则推荐选择同步电机的空载调谐，这样可以获得比同步机带载调谐更好的运行性能。

空载调谐过程中，变频器先完成带载调谐，然后按照加速时间 P0-17 加速到 P0-08 电机额定率，保持一段时间后，按照减速时间 P0-18 减速停机并结束调谐。

进行同步机空载调谐前，除需要设置电机类型及电机铭牌参数 P1-00~P1-05 外，还需要正确设置编码器脉冲数 P1-27、编码器类型 P1-28、编码器极对数 P1-34。

同步机空载调谐，变频器可以获得 P1-16~P1-20 电机参数外，还可以获得编码器相关信息 P1-30、P1-31、P1-32、P1-33，同时获得矢量控制电流环 PI 参数 P2-13~P2-16。

动作说明：设置该功能码为 12，然后按 RUN 键，变频器将进行空载调谐。

说明：调谐只能在键盘操作模式下进行，端子操作及通讯操作模式下不能进行电机调谐。

P2 组矢量控制参数

P2 组功能码只对矢量控制有效，对 VF 控制无效。

P2-00	速度环比例增益 1	出厂值	30
	设定范围	1~100	
P2-01	速度环积分时间 1	出厂值	0.50s
	设定范围	0.01s~10.00s	
P2-02	切换频率 1	出厂值	5.00Hz
	设定范围	0.00~P2-05	
P2-03	速度环比例增益 2	出厂值	15
	设定范围	0~100	
P2-04	速度环积分时间 2	出厂值	1.00s
	设定范围	0.01s~10.00s	
P2-05	切换频率 2	出厂值	10.00Hz
	设定范围	P2-02~最大输出频率	

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（P2-02）时，速度环 PI 调节参数为 P2-00 和 P2-01。运行频率大于切换频率 2 时，速度环 PI 调节参数为 P2-03 和 P2-04。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 6-2 所示：

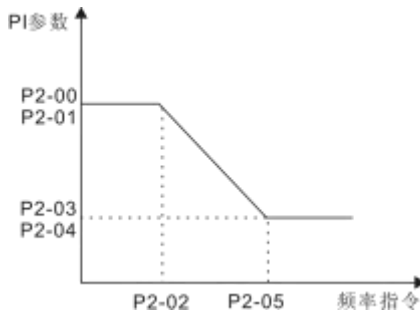


图 6-2PI 参数示意图

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 P1 参数设置不当，可能会导致速度超调过大。甚至在超调回落时生过电压故障。

P2-06	矢量控制转差增益	出厂值	100%
	设定范围	50%~200%	

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。

P2-07	速度环滤波时间常数	出厂值	0.000s
	设定范围	0.000s~0.100s	

矢量控制方式下，速度环调节器的输出为力矩电流指令，该参数用于对力矩指令滤波。此参数一般无需调整，在速度波动较大时可适当增大该滤波时间；若电机出现振荡，则应适当减小该参数。

速度环滤波时间常数小，变频器输出力矩可能波动较大，但速度的响应快。

P2-08	矢量控制过励磁增益	出厂值	64
	设定范围	0~200	

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。

P2-09	速度控制方式下转矩上限源	出厂值	0
	设定范围	0	P2-10
		1	AVI
		2	ACI
		3	AI3
		4	PULSE 设定
5	通讯设定		
P2-10	速度控制方式下转矩上限数字设定	出厂值	150.0%
	设定范围	0.0%~200.0%	

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。

P2-09 用于选择转矩上限的设定源，当通过模拟量、PULSE 脉冲、通讯设定时，相应设定的 100% 对应 P2-10，而 P2-10 的 100% 为变频器额定转矩。

AVI、ACI、AI3 设定见 P4 组 AI 曲线相关介绍（通过 P4-33 选择各自曲线）

PULSE 脉冲见 P4-28~P4-32 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 A8 组点对点通讯介绍

否则，则由上位机通过通讯地址 0×1000 写入 $-100.00\% \sim 100.00\%$ 的数据，其中 100.00% 对 1 支持 MODBUS、CANopen。

P2-13	励磁调节比例增益	出厂值	2000
	设定范围	0~20000	
P2-14	励磁调节积分增益	出厂值	1300
	设定范围	0~20000	
P2-15	转矩调节比例增益	出厂值	2000
	设定范围	0~20000	
P2-16	转矩调节积分增益	出厂值	1300
	设定范围	0~20000	

矢量控制电流环 PI 调节参数，该参数在异步机完整调谐或同步机空载调谐后会自动获得，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

P2-18	同步机弱磁模式	出厂值	0
	设定范围	0	不弱磁
		1	直接计算模式
		2	自动调整模式
P2-19	同步机弱磁深度	出厂值	100%
	设定范围	50%~500%	
P2-20	最大弱磁电流	出厂值	50%
	设定范围	1%~300%	
P2-21	弱磁自动调整增益	出厂值	100%
	设定范围	10%~500%	
P2-22	弱磁积分倍数	出厂值	2
	设定范围	2~10	

这组参数用于设置同步机弱磁控制。

P2-18 为 0 时，同步机不进行弱磁控制，此时点击转速能够达到的最大值与变频器母线电压

有关，当电机的最高转速达不到用户要求时，需要开启同步机弱磁功能，进行弱磁升速。

ACD600 提供两种弱磁方式：直接计算模式、自动调整模式。

直接计算方式下，根据目标转速计算所需去磁电流，并可以通过 P2-19 手动调整去磁电流的大小，去磁电流越小，输出总电流越小，但是可能达不到需要的弱磁效果。

当弱磁模式选择为自动调整时，将自动选择最佳去磁电流，但会影响到系统的动态性能，或出现不稳定。

改变 P2-21 和 P2-22 能够改变弱磁电流的调整速度，但是弱磁电流调整越快有可能导致不稳定，一般不需要手动修改；

P3 组 V/F 控制参数

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。

P3-00	V/F 曲线设定	出厂值	0
	设定范围	0	
1			多点 V/F
2			平方 V/F
3			1.2 次 V/F
4			1.4 次 V/F
6			1.6 次 V/F
8			1.8 次 V/F
9			保留
10			VF 完全分离模式
11			VF 半分离模式

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 P3-03~P3-08 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 P3-13 (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 P3-13 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：

$$V/F=2*X*(\text{电机额定电压})/(\text{电机额定频率})$$

P3-01	转矩提升	出厂值	机型确定
	设定范围	0.0%~30%	
P3-02	转矩提升截止频率	出厂值	50.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大输出频率	

为了补偿 V/F 控制低频转矩特性，对低频时变频器输出电压做一些提升补偿。但是转矩提升设置过大，电机容易过热，变频器容易过流。

当负载较重而电机启动力矩不够时，建议增大此参数。在负荷较轻时可减小转矩提升。

当转矩提升设置为 0.0 时，变频器为自动转矩提升，此时变频器根据电机定子电阻等参数自动计算需要的转矩提升值。

转矩提升转矩截止频率：在此频率之下，转矩提升转矩有效，超过此设定频率，转矩提升失效，具体见图 6-3 说明。

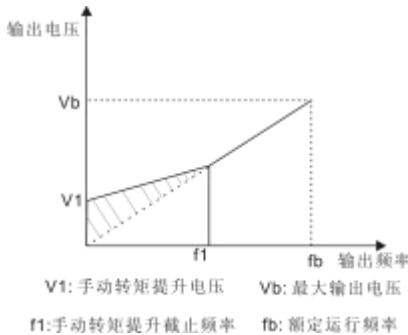


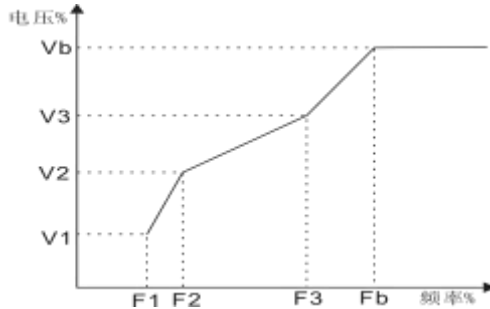
图 6-3 手动转矩提升示意

P3-03	多点 VF 频率点 F1	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz~P3-05	
P3-04	多点 VF 电压点 V1	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%~100.0%	
P3-05	多点 VF 频率点 F2	出厂值	0.00Hz
	设定范围	P3-03~P3-07	
P3-06	多点 VF 电压点 V2	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%~100.0%	
P3-07	多点 VF 频率点 F3	出厂值	0.00Hz
	设定范围	P3-05~电机额定频率 (P1-04) 注: 第 2\3\4 电机额定频率为 A2-04\A3-04\A4-04	
P3-08	多点 VF 电压点 V3	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%~100.0%	

P3-03~P3-08 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 6-4 为多点 VF 曲线的设定示意图。

低频时电压设定过高可能会造成电机过热甚至烧毁，变频器可能会过流失速或过电流保护



V1-V3: 多段速 V/F 第 1-3 段电压百分比

F1-F3: 多段速 V/F 第 1-3 段频率百分比

Vb: 电机额定电压 Fb: 电机额定运行频率

图 6-4 多点 V/F 曲线设定示意图

P3-09	VF 转差补偿增益	出厂值	0.0%
	设定范围	0%~200.0%	

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。

P3-10	VF 过励磁增益	出厂值	64
	设定范围	0~200	

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。

P3-11	VF 振荡抑制增益	出厂值	机型确定
	设定范围	0~100	

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。

P3-13	VF 分离的电压源	出厂值	0
	设定范围	0	数字设定 (P3-14)
		1	AVI
		2	ACI
		3	AI3
		4	PULSE 脉冲设定 (MI5)
		5	多段指令
		6	简易 PLC
		7	PID
		8	通讯给定
100.0%对应电机额定电压 (P1-02、A4-02、A5-02、A6-02)			
P3-14	VF 分离的电压数字设定	出厂值	0V
	设定范围	0V~电机额定电压	

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 P3-14 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 (P3-14)

电压由 P3-14 直接设置。

1: AVI

2: ACI

3: AI3

电压由模拟量输入端子来确定。

4、PULSE 脉冲设定 (MI5)

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 P4 组及 PC 组参数，来确定给定信号和给定电压的对应关系。

PC 组参数多段指令给定的 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 PC 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 PA 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%，是指电压额定电压（取对应设定值得绝对值）。

P3-15	VF 分离的电压加速时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~1000.0s	

VF 分离的电压加速时间值输出电压从 0 加速到电机额定电压所需时间，见图中 T1。

VF 分离的电压减速时间值输出电压从电机额定电压加速到 0 所需时间，见图中 T2。

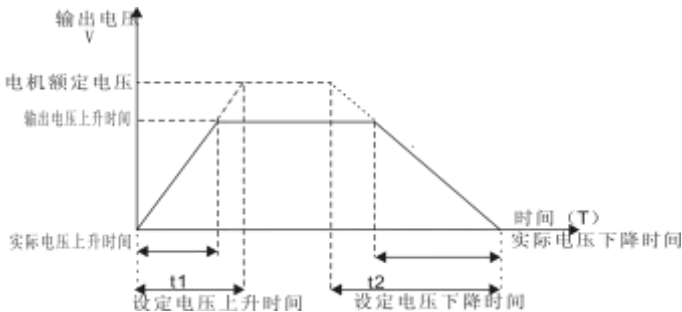


图 6-5 VF 分离示意图

P4 组输入端子

ACD600 系列变频器标配 5 个多功能数字输入端子（其中 MI5 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（MI6~MI10），1 个模拟量输入端子（AI3）。

功能码	名称	出厂值	备注
P4-00	MI1 端子功能选择	1（正转运行）	标配
P4-01	MI2 端子功能选择	2（反转运行）	标配
P4-02	MI3 端子功能选择	4（正转点动）	标配
P4-03	MI4 端子功能选择	12（多段速度 1）	标配
P4-04	MI5 端子功能选择	13（多段速度 2）	标配
P4-05	MI6 端子功能选择	0	扩展
P4-06	MI7 端子功能选择	0	扩展
P4-07	MI8 端子功能选择	0	扩展
P4-08	MI9 端子功能选择	0	扩展
P4-09	MI10 端子功能选择	0	扩展

这些参数用于设定数字多功能输入端子的功能，可以选择的功能如下表所示：

设定值	功能	说明
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）	通过外部端子来控制变频器正转与反转。
2	反转运行（REV）	
3	三线式运行控制；	通过此端子来确定变频器运行方式是三线控制模式。详细情况请参考功能码 P4-11（“端子命令方式”）的说明。
4	正转点动（FJOG）	FJOG 为点动正转运行，RJOG 为点动反转运行。点动运行频率、点动加减速时间参见功能码 P8-00、P8-01、P8-02 的说明。
5	反转点（RJOG）	
6	端子 UP	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。
7	端子 DOWN	
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 P6-10 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 U-15，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 P9-47）。

设定值	功能	说明
12	多段速端子 1	可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 种其他指令的设定。详细内容见附表 1。
13	多段速端子 2	
14	多段速端子 3	
15	多段速端子 4	
16	加减速时间选择端子 1	通过此两个端子的 4 种状态, 实现 4 种加减速时间的选择, 详细内容见附表 2。
17	加减速时间选择端子 2	
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)	当频率给定为数字频率给定时, 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	运行命令切换端子 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 暂停	PID 暂时失效, 变频器维持当前的输出频率, 不再进行频率源的 PID 调节。
23	PLC 状态复位	PLC 在执行过程中暂停, 再次运行时, 可通过此端子使变频器恢复到简易 PLC 的初始状态。
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	对计数器状态进行清零处理。
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, 变频器进入速度控制方式
30	PULSE (脉冲) 频率输入 (仅对 MI5 有)	MI5 作为脉冲输入端子的功能。
31	保留	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 U-15 并停机。
34	频率修改使能	若该功能被设置为有效, 则当频率有改变时, 变频器不响应频率的更改, 直到该端子状态无效。

设定值	功能	说明
35	PID 作用方向取反	该端子有效时，PID 作用方向与 PA-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	运行命令切换端子 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 与预置频率切换	该端子有效，则频率源 X 用预置频率（P0-08）替代
40	频率源 Y 与预置频率切换	该端子有效，则频率源 Y 用预置频率（P0-08）替代
41	电机选择端子 1	通过这两个端子的 4 种状态，可以实现 4 组电机参数切换的，详细内容见附表 3。
42	电机选择端子 2	
43	PID 参数切换	当 PID 参数切换条件为 MI 端子时（PA-18=1），该端子无效时，PID 参数使用 PA-05~PA-07；该端子有效时则使用 PA-15~PA-17；
44	用户自定义故障 1	用户自定义故障 1 和 2 有效时，变频器分别报警 U-27 和 U-28，变频器会根据故障保护动作选择 P9-49 所选择的动作模式进行处理。
45	用户自定义故障 2	
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 A0-00（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。
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（P8-42）和本次运行时间到达（P8-53）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 P4-11 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。

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 1 所示：

附表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	多段指令 0	PC-00
OFF	OFF	OFF	ON	多段指令 1	PC-01
OFF	OFF	ON	OFF	多段指令 2	PC-02
OFF	OFF	ON	ON	多段指令 3	PC-03
OFF	ON	OFF	OFF	多段指令 4	PC-04
OFF	ON	OFF	ON	多段指令 5	PC-05
OFF	ON	ON	OFF	多段指令 6	PC-06
OFF	ON	ON	ON	多段指令 7	PC-07
ON	OFF	OFF	OFF	多段指令 8	PC-08
ON	OFF	OFF	ON	多段指令 9	PC-09
ON	OFF	ON	OFF	多段指令 10	PC-10
ON	OFF	ON	ON	多段指令 11	PC-11
ON	ON	OFF	OFF	多段指令 12	PC-12
ON	ON	OFF	ON	多段指令 13	PC-13
ON	ON	ON	OFF	多段指令 14	PC-14
ON	ON	ON	ON	多段指令 15	PC-15

当频率源选择为多段速时，功能码 PC-00~PC-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。

附表 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	P8-03、P8-04
ON	OFF	加速时间 3	P8-05、P8-06
ON	ON	加速时间 4	P8-07、P8-08

附表 3 电机选择端子功能说明

端子 2	端子 1	电机选择	对应参数组
OFF	OFF	电机 1	P1、P2 组
OFF	ON	电机 2	A2 组
ON	OFF	电机 3	A3 组
ON	ON	电机 4	A4 组

P4-10	MI 滤波时间	出厂值	0.010s
	设定范围	0.000s~1.000s	

设置 MI 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，以增强则抗干扰能力。但是该滤波时间增大会引起 MI 端子的响应变慢。

P4-11	端子命令方式		出厂值	0
	设定范围	0	两线式 1	
	1	两线式 2		
	2	三线式 1		
	3	三线式 2		

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。

注：为方便说明，下面任意选取 MI1~MI10 的多功能输入端子中的 MI1、MI2、MI3 三个端子作为外部端子。即通过设定 P4-00~P4-02 的值来选择 MI1、MI2、MI3 三个端子的功能，详细功能定义见 P4~P4-09 的设定范围。

0：两线式模式 1：此模式为最常使用的两线模式。由端子 MI1、MI2 来决定电机的正、反转运行。

功能设定如下：

功能码	名称	设定值	功能描述
P4-11	端子命令方式	0	两线式 1
P4-00	MI1 端子功能选择	1	正转运行 (FWD)
P4-01	MI2 端子功能选择	2	反转运行 (REV)

其中，MI_x、MI_y 为 MI1~MI10 的多功能输入端子，电平有效。

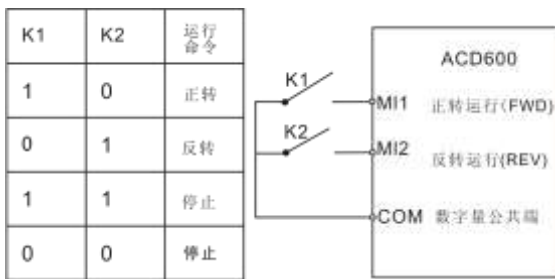


图 6-6 两线式模式 1

如上图所示，该控制模式下，K1 闭合，变频器正转运行。K2 闭合反转，K1、K2 同时闭合或者断开，变频器停止运转。

1：两线式模式 2：用此模式时 MI1 端子功能为运行使能端子，而 MI2 端子功能确定运行方向。功能设定如

功能码	名称	设定值	功能描述
P4-11	端子命令方式	1	两线式 2
P4-00	MI1 端子功能选择	1	运行使能
P4-01	MI2 端子功能选择	2	正反运行方向

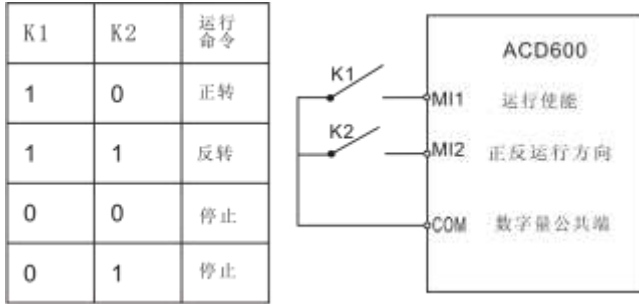


图 6-7 两线式模式 2

如上图所示，该控制模式在 K1 闭合状态下，K2 断开变频器正转。K2 闭合变频器反转；K1 断开，变频器停止运转。

2：三线式控制模式 1：此模式 MI3 为使能端子，方向分别由 MI1、MI2 控制。

功能设定如下：

功能码	名称	设定值	功能描述
P4-11	端子命令方式	2	三线式 1
P4-00	MI1 端子功能选择	1	正转运行 (FWD)
P4-01	MI2 端子功能选择	2	反转运行 (REV)
P4-02	MI3 端子功能选择	3	三线式运转控制

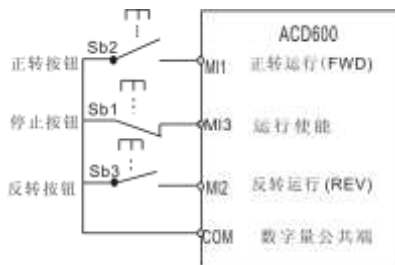


图 6-8 三线式控制模式 1

如上图所示，该控制模式在 SB1 按钮闭合状态下，按下 SB2 按钮变频器正转，按下

SB3 按钮变频器反转，SB1 按钮断开瞬间变频器停机。正常启动和运行中，必需保持 SB1 按钮闭合状态，SB2、SB3 按钮的命令则在闭合动作沿即生效，变频器的运行状态以该 3 个按钮后的按键动作为准。

3: 三线式控制模式 2: 此模式的 MI3 为使能端子，运行命令由 MI1 来给出，方向由 MI2 的状态来决定。

功能设定如下:

功能码	名称	设定值	功能描述
P4-11	端子命令方式	3	三线式 2
P4-00	MI1 端子功能选择	1	正转运行 (FWD)
P4-01	MI2 端子功能选择	2	反转运行 (REV)
P4-02	MI3 端子功能选择	3	三线式运转控制

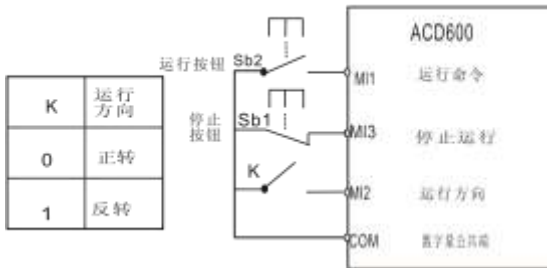


图 6-9 三线式控制模式 2

如上图所示，该控制模式在 SB1 按钮闭合状态下，按下 SB2 按钮变频器运行，K 断开变频器正转，K 闭合变频器反转；SB1 按钮断开瞬间变频器停机。正常启动和运行中，必需保持 SB1 按钮闭合状态，SB2 按钮的命令则在闭合动作沿即生效。

P4-12	端子 UP/DOWN 变化率	出厂值	1.00Hz/s
	设定范围	0.001Hz/s~65.535Hz/s	

用于设置端子 UP/DOWN 调整设定频率时，频率变化的速度，即每秒钟频率的变化量。

当 P0-22 (频率小数点) 为 2 时，该值范围为 0.001Hz/s~65.535Hz/s。

当 P0-22 (频率小数点) 为 1 时，该值范围为 0.01Hz/s~655.35Hz/s。

P4-13	AI 曲线 1 最小输入	出厂值	0.00V
	设定范围	0.00V~P4-15	
P4-14	AI 曲线 1 最小输入对应设定	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.00%~100.0%	

P4-15	AI 曲线 1 最大输入	出厂值	10.00V
	设定范围	P4-13~10.00V	
P4-16	AI 曲线 1 最大输入对应设定	出厂值	100.0%
	设定范围	-100.00%~100.0%	
P4-17	AVI 滤波	出厂值	0.10s
	设定范围	0.00s~10.00s	

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””（P4-15）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””（P4-13）时，则根据““AI 低于最小输入设定选择””（P4-34）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。

AVI 输入滤波时间，用于设置 AVI 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：

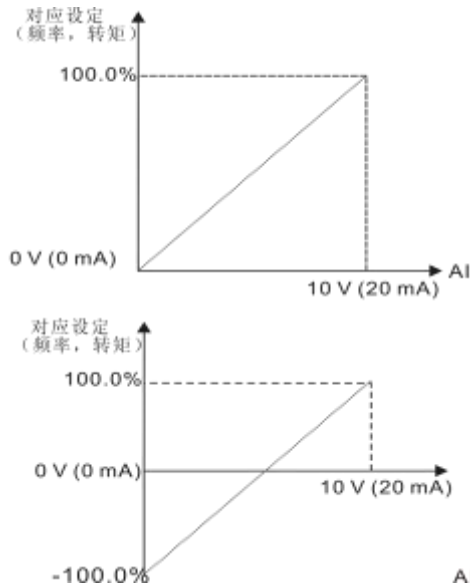


图 6-10 模拟给定与设定量的对应关系

P4-18	AI 曲线 2 最小输入	出厂值	0.00V
	设定范围	0.00V~P4-20	
P4-19	AI 曲线 2 最小输入对应设定	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.00%~100.0%	
P4-20	AI 曲线 2 最大输入	出厂值	10.00V
	设定范围	P4-18~10.00V	
P4-21	AI 曲线 2 最大输入对应设定	出厂值	100.0%
	设定范围	-100.00%~100.0%	
P4-22	ACI 滤波时间	出厂值	0.10s
	设定范围	0.00s~10.00s	

曲线 2 的功能及使用方法，请参照曲线 1 的说明。

P4-23	AI 曲线 3 最小输入	出厂值	-9.5V
	设定范围	0.00s~P4-25	
P4-24	AI 曲线 3 最小输入对应设定	出厂值	0.0%
	设定范围	0.00%~100.0%	
P4-25	AI 曲线 3 最大输入	出厂值	9.5V
	设定范围	P4-23~10.00V	
P4-26	AI 曲线 3 最大输入对应设定	出厂值	100.0%
	设定范围	-100.00%~100.0%	
P4-27	AI3 滤波时间	出厂值	0.10s
	设定范围	0.00s~10.00s	

曲线 3 的功能及使用方法，请参照曲线 1 的说明。

P4-28	PULSE 最小输入	出厂值	0.00kHz
	设定范围	0.00kHz~P4-30	
P4-29	PULSE 最小输入对应设定	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.00%~100.0%	
P4-30	PULSE 最大输入	出厂值	50.00kHz
	设定范围	P4-28~50.00kHz	
P4-31	PULSE 最大输入对应设定	出厂值	100.0%
	设定范围	-100.00%~100.0%	
P4-32	PULSE 滤波时间	出厂值	0.10s
	设定范围	0.00s~10.00s	

此组功能码用于设置，MI5 脉冲频率与对应设定之间的关系。

脉冲频率只能通过 MI5 通道输入变频器。

该组功能的应用与曲线 1 类似，请参考曲线 1 的说明。

P4-33	AI 曲线选择		出厂值	321
	设定范围	个位	AVI 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	ACI 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、百位分别用于选择，模拟量输入 AVI、ACI、AI3 对应的设定曲线。3 各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 P4 组功能码中设置，而曲线 4 与曲线 5 均为 4 点曲线，需要在 A6 组功能码中设置。

ACD600 变频器标准单元提供 2 路模拟量输入口，使用 AI3 需配置多功能输入输出扩展卡。

P4-34	AI 低于最小输入设定选择		出厂值	000
	设定范围	个位	AVI 低于最小输入设定选择	
		0	对应最小输入设定	
		1	0.0%	
		十位	ACI 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、百位，分别对应模拟量输入 AVI、ACI、AI3。

若选择为 0，则当 AI 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” (P4-14、P4-19、P4-24)。

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

P4-35	MI1 延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
P4-36	MI2 延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
P4-37	MI3 延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	

用于设置 MI 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 MI1、MI2、MI3 具备设置延迟时间的功能。

P4-38	MI 端子有效模式选择 1		出厂值	00000
	设定范围	个位	MI1 端子有效状态设定	
		0	高电平有效	
		1	低电平有效	
		十位	MI2 端子有效状态设定 (0~1, 同上)	
		百位	MI3 端子有效状态设定 (0~1, 同上)	
		千位	MI4 端子有效状态设定 (0~1, 同上)	
万位	MI5 端子有效状态设定 (0~1, 同上)			
P4-39	MI 端子有效模式选择 2		出厂值	00000
	设定范围	个位	MI6 端子有效状态设定	
		0	高电平有效	
		1	低电平有效	
		十位	MI7 端子有效状态设定 (0~1, 同上)	
		百位	MI8 端子有效状态设定 (0~1, 同上)	
		千位	MI9 端子有效状态设定 (0~1, 同上)	
万位	MI10 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 MI 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 MI 端子与 COM 连通时无效，断开有效。

P5 组输出端子

ACD600 系列变频器标配 1 个多功能模拟量输出端子，1 个多功能数字量输出端子，1 个多功能继电器输出端子，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（MO2）。

P5-00	DO 端子输出模式选择		出厂值	0
	设定范围	0	脉冲输出（DOP）	
1		开关量输出（DOR）		

DO 端子是可编程的复用端子，可作为高速脉冲输出端子（DOP），也可以作为集电极开路的开关量输出端子（DOR）。

作为脉冲输出 DOP 时，输出脉冲的最高频率为 100kHz，DOP 相关功能参见 P5-06 说明

P5-01	DOR 功能选择（集电极开路输出端子）	出厂值	0
P5-02	继电器输出功能选择（RA-RB-RC）	出厂值	2
P5-03	扩展卡继电器输出功能选择（P/A-P/B-P/C）	出厂值	0
P5-04	MO1 输出功能选择（集电极开路输出端子）	出厂值	1
P5-05	扩展卡 MO2 输出功能选择	出厂值	4

上述 5 个功能码，用于选择 5 个数字量输出的功能，其中 RA-RB-RC 和 P/A-P/B-P/C 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：

设定值	功能	说明
0	无输出	输出端子无任何功能
1	变频器运行中	表示变频器正处于运行状态，有输出频率（可以为零），此时输出 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 P8-19、P8-20 的说明。
4	频率到达	请参考功能码 P8-21 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	电机过载预警	电动机过载保护动作之前，根据过载预警的阈值进行判断，在超过预警阈值后输出 ON 信号。电机过载参数设定参见功能码 P9-00~P9-02。
7	变频器过载预警	在变频器过载保护发生前 10s，输出 ON 信号。
8	设定计数值到达	当计数值达到 PB-08 所设定的值时，输出 ON 信号。
9	指定计数值到达	当计数值达到 PB-09 所设定的值时，输出 ON 信号。计数功能参考 Pb 组功能说明
10	长度到达	当检测的实际长度超过 PB-05 所设定的长度时，输出 ON 信号。
11	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 P8-17 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	AVI>ACI	当模拟量输入 AVI 的值大于 ACI 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。

设定值	功能	说明
19	欠压状态输出	变频器处于欠压状态时，输出 ON 信号。
20	通讯设定	请参考通讯协议。
21	保留	保留
22	保留	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 (P7-13) 超过 P8-16 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 P8-28、P8-29 的说明。
26	频率 1 到达输出	请参考功能码 P8-30、P8-31 的说明。
27	频率 2 到达输出	请参考功能码 P8-32、P8-33 的说明。
28	电流 1 到达输出	请参考功能码 P8-38、P8-39 的说明。
29	电流 2 到达输出	请参考功能码 P8-40、P8-41 的说明。
30	定时到达输出	当定时功能选择 (P8-42) 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	AVI 输入超限	当模拟量输入 AVI 的值大于 P8-46 (AVI 输入保护上限) 或小于 P8-45 (AVI 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 P8-28、P8-29 的说明
35	模块温度到达	逆变器模块散热器温度 (P7-07) 达到所设置的模块温度到达值 (P8-47) 时，输出 ON 信号
36	软件电流超限	请参考功能码 P8-36、P8-37 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 P9-58 (电机过热预警阈值) 时，输出 ON 信号。(电机温度可通过 H0-34 查看)
40	本次运行时间到达	变频器本次开始运行时间超过 P8-53 所设定的时间时，输出 ON 信号。
41	故障输出	故障输出 (为自由停机的故障且欠压不输出)

P5-06	DOP 输出功能选择 (脉冲输出端子)	出厂值	0
P5-07	AO1 输出功能选择	出厂值	0
P5-08	AO2 输出功能选择	出厂值	1

DOP 端子输出脉冲频率范围为 0.01Kz~P5-09 (DOP 输出最大频率)，P5-09 可以在 0.01kHz~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。

脉冲输出或者模拟量输出的范围，与相应功能的定标关系如下表所示：

设定值	功能	脉冲或模拟量输出 0.0%~100.0%所对应的功能
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（绝对值）	0~2 倍电机额定转矩
4	输出功率	0~2 倍额定功率
5	输出电压	0~1.2 倍变频器额定电压
6	PULSE 脉冲输入	0.01kHz~100.00kHz
7	AVI	0V~10V
8	ACI	0V~10V（或者 0~20mA）
9	AI3	0V~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	0.0A~1000.0A
15	输出电压	0.0V~1000.0V
16	输出转矩（实际值）	-2 倍电机额定转矩~2 倍电机额定转矩

P5-09	DOP 输出最大频率	出厂值	50.00kHz
	设定范围	0.01kHz~100.00kHz	

当 DO 端子选择作为脉冲输出时，该功能码用于选择输出脉冲的最大频率值。

P5-10	AO1 零偏系数	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~+100.0%	
P5-11	AO1 增益	出厂值	1.00
	设定范围	-10.00~+10.00	
P5-12	扩展卡 AO2 零偏系数	出厂值	0.00%
	设定范围	-100.0%~+100.0%	
P5-13	扩展卡 AO2 增益	出厂值	1.00
	设定范围	-10.00~+10.00	

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

实际输出为： $Y=kX+b$ 。

其中，AO1、AO2 的零偏系数 100%对应 10V（或者 20mA），标准输出是指是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 时输出 8V，频率为最大频率时输出 3V，则增益应设为“ -0.50 ”，零偏应设为“ 80% ”。

P5-17	DOR 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
P5-18	RELAY1 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
P5-19	RELAY2 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
P5-20	MO1 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
P5-21	MO2 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	

设置输出端子 DOR、继电器 1、继电器 2、MO1 和 MO2，从状态发生改变到实际输出产生变化的延长时间。

P5-22	MO 输出端子有效状态选择		出厂值	00000
	设定范围	个位	DOR 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 端子有效状态设定（0~1，同上）	
		千位	MO1 端子有效状态设定（0~1，同上）	
		万位	MO2 端子有效状态设定（0~1，同上）	

定义输出端子 DOR、继电器 1、继电器 2、MO1 和 MO2 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。

P6 组启停控制

P6-00	启动方式		出厂值	0
	设定范围	0	直接启动	
		1	转速跟踪再启动	
		2	预励磁启动（交流异步电机）	

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 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 P6-05、P6-06 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。

P6-01	转速跟踪方式		出厂值	0
	设定范围	0	从停机频率开始	
		1	从零速开始	
		2	从最大频率开始	

为用最短时间完成转速跟踪过程，选择变频器跟踪电机转速的方式：

0: 从停电时的频率向下跟踪，通常选用此种方式。

1: 从 0 频开始向上跟踪，在停电时间较长再启动的情况使用。

2: 从最大频率向下跟踪，一般发电性负载使用。

P6-02	转速跟踪快慢	出厂值	20
	设定范围	1~100	

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。

P6-03	启动频	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz~10.00Hz	
P6-04	启动频率保持时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~100.0s	

为保证启动时的电机转矩，请设定合适的启动频率。为使电机启动时充分建立磁通，需要启动频率保持一定时间。

启动频率 P6-03 不受下限频率限制。但是设定目标频率小于启动频率时，变频器不启动，处于待机状态。

正反转切换过程中，启动频率保持时间不起作用。

启动频率保持时间不包含在加速时间内，但包含在简易 PLC 的运行时间里。

例 1:

P0-03=0 频率源为数字给定

P0-08=2.00Hz 数字设定频率为 2.00Hz

P6-03=5.00Hz 启动频率为 5.00Hz

P6-04=2.0s 启动频率保持时间为 2.0s

此时，变频器将处于待机状态，变频器输出频率为 0.00Hz。

例 2:

P0-03=0 频率源为数字给定

P0-08=10.00Hz 数字设定频率为 10.00Hz

P6-03=5.00Hz 启动频率为 5.00Hz

P6-04=2.0s 启动频率保持时间为 2.0s

此时，变频器加速到 5.00Hz，持续 2.0s 后，再加速到给定频率 10.00Hz。

P6-05	启动直流制动电流/预励磁电流	出厂值	0%
	设定范围		0%~100%
P6-06	启动直流制动时间/预励磁时间	出厂值	0.0s
	设定范围		0.0s~100.0s

启动直流制动，一般用于使运转的电机停止后再启动。预励磁用于先使异步电机建立磁场后再启动，提高响应速度。

启动直流制动只在启动方式为直接启动时有效。此时变频器先按设定的启动直流制动电流进行直流制动，经过启动直流制动时间后再开始运行。若设定直流制动时间为 0，则不经过直流制动直接启动。直流制动电流越大，制动力越大。

若启动方式为异步机预励磁启动，则变频器先按设定的预励磁电流预先建立磁场，经过设定的预励磁时间后再开始运行。若设定预励磁时间为 0，则不经过预励磁过程而直接启动。

启动直流制动电流/预励磁电流，相对基值有两种情形。

- 1、当电机额定电流小于或等于变频器额定电流的 80% 时，是相对电机额定电流为百分比基值
- 2、当电机额定电流大于变频器额定电流的 80%，是相对 80% 的变频器额定电流为百分比

基值

P6-07	加减速方式		出厂值	0
	设定范围	0	直线加减速	
		1	S 曲线加减速 A	
		2	S 曲线加减速 B	

选择变频器在启、停动作过程中频率变化的方式。

0: 直线加减速

输出频率按照直线递增或递减。ACD600 提供 4 种加减速时间。可通过多功能数字输入端子 (P4-00~P4-08) 进行选择。

1: S 曲线加减速 A

输出频率按照 S 曲线递增或递减。S 曲线在要求平缓启动或停机的场所使用，如电梯、输送带等。功能码 P6-08 和 P6-09 分别定义了 S 曲线加减速的起始段和结束段的时间比例

2: S 曲线加减速 B

在该 S 曲线加减速 B 中电机额定频率 f_b 总是 S 曲线的拐点。如图 6-12 所示。一般用于额定频率以上的高速区域需要快速加减速的场合。

当设定频率在额定频率以上时，加减速时间为：

$$t = \left(\frac{4}{9} \times \left(\frac{f}{f_b} \right)^2 + \frac{5}{9} \right) T$$

其中， f 为设定频率， f_b 为电机额定频率， T 为从 0 频率加速到额定频率 f_b 的时间。

P6-08	S 曲线开始段时间比例		出厂值	30.0%
	设定范围	0.0% ~ (100.0%-P6-09)		
P6-09	S 曲线结束段时间比例		出厂值	30.0%
	设定范围	0.0% ~ (100.0%-P6-08)		

功能码 P6-08 和 P6-09 分别定义了，S 曲线加减速 A 的起始段和结束段时间比例，两个功能码要满足：P6-08+P6-09≤100.0%。

图 6-11 中 t_1 即为参数 P6-08 定义的参数，在此段时间内输出频率变化的斜率逐渐增大。 t_2 即为参数 P6-09 定义的时间，在此时间段内输出频率变化的斜率逐渐变化到 0。在 t_1 和 t_2 之间的时间内，输出频率变化的斜率是固定的，即此区间进行直线加减速。

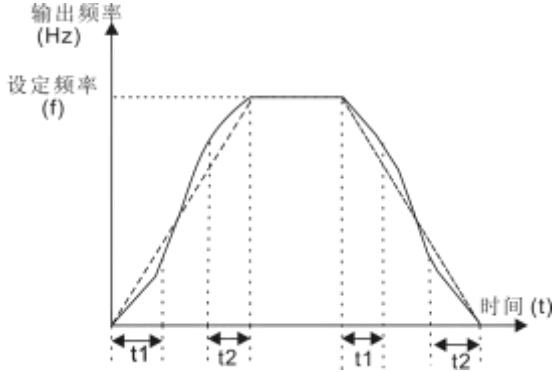


图 6-11 S 曲线加减速 A 示意图

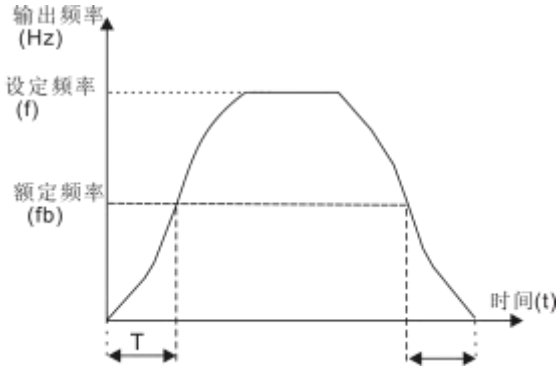


图 6-12S 曲线加减速 B 示意图

P6-10	停机方式	出厂值	0
	设定范围	0	减速停车
1		自由停车	

0: 减速停车

停机命令有效后，变频器按照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，此时电机按照机械惯性自由停车。

P6-11	停机直流制动起始频率	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	
P6-12	停机直流制动等待时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~36.0s	
P6-13	停机直流制动电流	出厂值	0%
	设定范围	0%~100%	
P6-14	停机直流制动时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~36.0s	

停机直流制动起始频率：减速停机过程中，当运行频率降低到该频率时，开始直流制动过程。

停机直流制动等待时间：在运行频率降低到停机直流制动起始频率后，变频器先停止输出

一段时间，然后再开始直流制动过程。用于防止在较高速度时开始直流制动可能引起的过流等故障。

1、当电机额定电流小于或等于变频器额定电流的 80%时，是相对电机额定电流为百分比基值。

2、当电机额定电流大于变频器额定电流的 80%时，是相对 80%的变频器额定电流为百分比基值

停机直流制动时间：直流制动量保持的时间。此值为 0 则直流制动过程被取消。

停机直流制动过程见图 6-13 示意图所示。

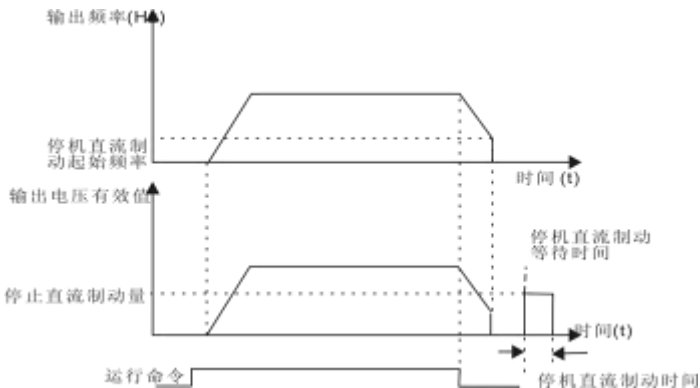


图 6-13 停机直流制动示意图

P6-15	制动使用率	出厂值	100%
	设定范围	0%~100%	

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。

P7 组键盘与显示

P7-01	M 键功能选择		出厂值	3
	设定范围	0	M 键无效	
		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	

M 键为多功能键，可通过该功能码设置 M 键的功能。在停机和运行中均可以通过此键进行 0：此键无功能。

1：键盘命令与远程操作切换。

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

2：正反转切换

通过 M 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 M 键实现正转点动（FJOG）。

4：反转点动

通过键盘 M 键实现反转点动（RJOG）。切换。

P7-02	STOP/RESET 键功能		出厂值	1
	设定范围	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	

	LED 运行显示参数 1	出厂值	001F
P7-03	设定范围 0000~FFFF	<p>运行频率1(Hz) 设定频率(Hz) 母线电压(V) 输出电压(V) 输出电流(A) 输出功率(kW) 输出转矩(%) MI输入状态(V)</p> <p>MO输出状态 AVI电压(V) ACI电压(V) AI3电压(V) 计数值 长度值 负载速度显示 PID设定</p> <p>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 P7-03。</p>	
P7-04	设定范围 0000~FFFF	<p>PID反馈 PLC阶段 PULSE输入脉冲频率(kHz) 运行频率2(Hz) 剩余运行时间 AVI校正前电压(V) ACI校正前电压(V) AI3校正前电压(V)</p> <p>线速度 当前上电时间(Hour) 当前运行时间(Min) PULSE输入脉冲频率(Hz)通讯设定值 辅助频率Y显示(Hz) 编码器反馈速度(Hz) 主频率X显示(Hz)</p> <p>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 P7-04。</p>	0000

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 P7-03、P7-04 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 P7-03 最低位开始。

P7-05	LED 停机显示参数	出厂值	0000
	设定范围	<p style="text-align: center;">0000 ~FFFF</p> <p style="text-align: center;">在停机状态时，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 P7-05。</p>	

P7-06	负载速度显示系数	出厂值	1.0000
	设定范围	0.0001~6.5000	

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 P7-12 的说明。

P7-07	逆变模块散热器温度	出厂值	0°C
	设定范围	0.0°C~100.0°C	

显示逆变模块 IGBT 的温度。

同机型的逆变模块 IGBT 过温保护值有所不同。

P7-08	临时软件版本号	出厂值	-
	设定范围	-	

显示控制板临时软件版本号

P7-09	累计运行时间	出厂值	0 小时
	设定范围	0h~65535h	

显示变频器的累计运行时间。当运行时间到达设定运行时间 P8-17 后，变频器多功能数字输出功能（12）输出 ON 信号。

P7-10	产品号	出厂值	
	设定范围	变频器产品号	
P7-11	软件版本号	出厂值	
	设定范围	控制板软件版本号。	
P7-12	负载速度显示小数点位数	出厂值	0
	设定范围	0	0 位小数位
		1	1 位小数位
		2	2 位小数位
		3	3 位小数位

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 P7-06 为 2.000，负载速度小数点位数 P7-12 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）

P7-13	累计上电时间	出厂值	0 小时
	设定范围	0~65535 小时	

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（P8-17）时，变频器多功能数字输出功能（24）输出 ON 信号。

P7-14	累计耗电量	出厂值	-
	设定范围	0~65535 度	

显示到目前为止变频器的累计耗电量。

P8 组辅助功能

P8-00	点动运行频率	出厂值	2.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	
P8-01	点动加速时间	出厂值	20.0s
	设定范围	0.0s~6500.0s	
P8-02	点动减速时间	出厂值	20.0s
	设定范围	0.0s~6500.0s	

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（P6-00=0），停机方式固定为减速停机（P6-10=0）。

P8-03	加速时间 2	出厂值	机型确定
	设定范围	0.0s~6500.0s	
P8-04	减速时间 2	出厂值	机型确定
	设定范围	0.0s~6500.0s	
P8-05	加速时间 3	出厂值	机型确定
	设定范围	0.0s~6500.0s	
P8-06	减速时间 3	出厂值	机型确定
	设定范围	0.0s~6500.0s	
P8-07	加速时间 4	出厂值	机型确定
	设定范围	0.0s~6500.0s	
P8-08	减速时间 4	出厂值	机型确定
	设定范围	0.0s~6500.0s	

ACD600 提供 4 组加减速时间，分别为 P0-17\PO-18 及上述 3 组加减速时间。

4 组加减速时间的定义完全相同，请参考 P0-17 和 P0-18 相关说明。

通过多功能数字输入端子 MI 的不同组合，可以切换选择 4 组加减速时间，具体使用方法请参考功能码 P4-01~P4-05 中的相关说明。

P8-09	跳跃频率 1	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	
P8-10	跳跃频率 2	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	
P8-11	跳跃频率幅度	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00~最大频率	

当设定频率在跳跃频率范围内时，实际运行频率将会运行在离设定频率较近的跳跃频率。通过设置跳跃频率，可以使变频器避开负载的机械共振点。

ACD600 可设置两个跳跃频率点，若将两个跳跃频率均设为 0，则跳跃频率功能取消。

跳跃频率及跳跃频率幅度的原理示意，请参考图 6-14

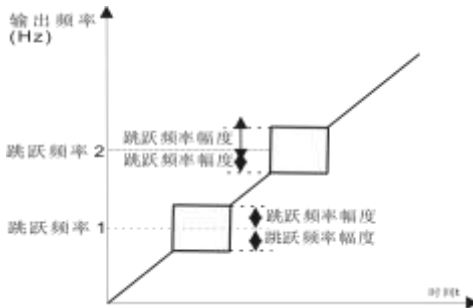


图 6-14 跳跃频率示意图

P8-12	正反转死区时间		出厂值	0.0s
	设定范围	0.00s~3000.0s		

设定变频器正反转过渡过程中，在输出 0Hz 处的过渡时间，如图 6-15 所示：

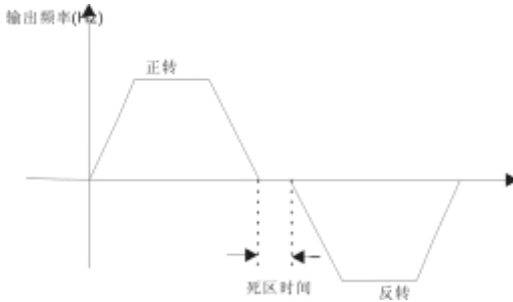


图 6-15 正反转死区时间示意图

P8-13	反转控制使能		出厂值	0
	设定范围	0	允许	
		1	禁止	

通过该参数设置变频器是否允许运行在反转状态，在不允许电机反转的场合，要设置 P8-13=1。

P8-14	设定频率低于下限频率运行模式		出厂值	0
	设定范围	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。ACD600 提供三种运行模式，满足各种应用需求。

P8-15	下垂控制		出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz~10.00Hz		

该功能一般用于多台电机拖动同一个负载时的负荷分配。

下垂控制是指随着负载增加，使变频器输出频率下降，这样多台电机拖动同一负载时，负载中的电机输出频率下降的更多，从而可以降低该电机的负荷，实现多台电机的负荷均匀。

P8-16	设定累计上电到达时间		出厂值	0 小时
	设定范围	0h~65000h		

该参数是指变频器在输出额定负载时，输出的频率下降值。

当累计上电时间（P7-13）到达 P8-16 所设定的上电时间时，变频器多功能数字 MO 输出 ON

信号。下面举例说明其应用：

举例：结合虚拟 MI/MO 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 MI1 端子功能，设置为用户自定义故障 1：A1-00=44；

虚拟 MI1 端子有效状态，设置为来源于虚拟 MO1：A1-05=0000；

虚拟 MO1 功能，设置为上电时间到达：A1-11=24；

设置累计上电到达时间 100 小时：P8-16=100。

则当累积上电时间到达 100 小时后，变频器故障输出 U-29。

P8-17	设定累计运行到达时间	出厂值	0 小时
	设定范围	0h~65000h	

用于设置变频器的运行时间。

当累计运行时间（P7-09）到达此设定运行时间后，变频器多功能数字 MO 输出 ON 信号。

P8-18	启动保护选择		出厂值	0
	设定范围	0	不保护	
		1	保护	

此参数涉及变频器的安全保护功能。

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。

P8-19	频率检测值（FDT1）	出厂值	50.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	
P8-20	频率检测滞后值（FDT1）	出厂值	5.0%
	设定范围	0.0%~100.0%（FDT1 电平）	

当运行频率高于频率检测值时，变频器多功能输出 MO 输出 ON 信号，而频率低于检测值一定频率值后，MO 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 P8-20 是滞后频率相对于频率检测值 P8-19 的百分比。图 6-16 为 FDT 功能的示意图。

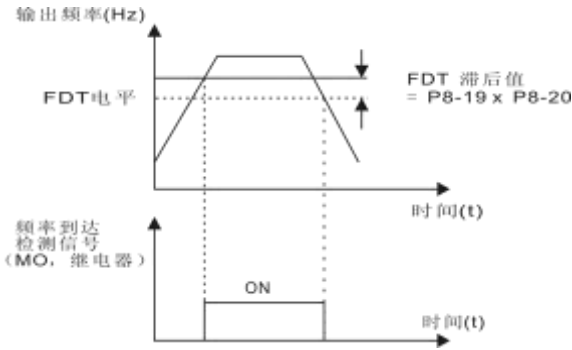


图 6-16 FDT 电平示意图

P8-21	频率到达检出宽度	出厂值	0.0%
	设定范围	0.00~100%最大频率	

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 MO 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。图 6-17 为频率到达的示意图。

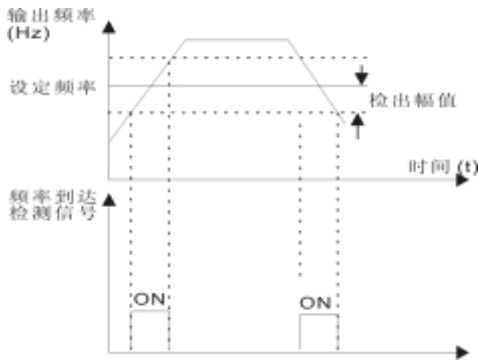


图 6-17 频率到达检出幅值示意图

	加减速过程中跳跃频率是否有效	出厂值	0
	设定范围	0: 无效 1: 有效	

该功能码用于设置，在加减速过程中，跳跃频率是否有效。

设定为有效时，当运行频率在跳跃频率范围时，实际运行频率会跳过设定的跳跃频率边界。

图 6-18 为加减速过程中跳跃频率有效的示意图。

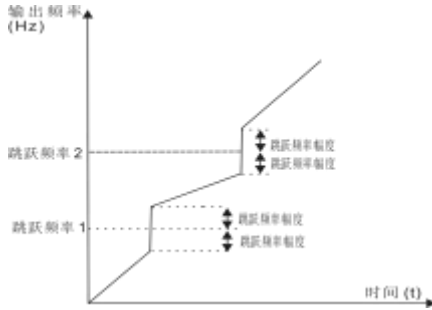


图 6-18 加减速过程中跳跃频率有效示意图

P8-25	加速时间 1 与加速时间 2 切换频率点	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	
P8-26	减速时间 1 与减速时间 2 切换频率点	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	

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

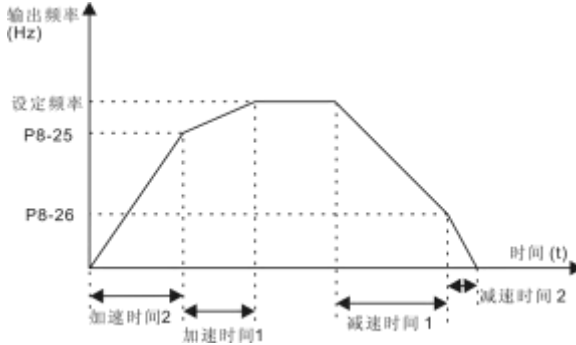


图 6-19 加减速时间切换示意图

在加速过程中，如果运行频率小于 P8-25 则选择加速时间 2；如果运行频率大于 P8-25 则选择加速时间 1。

在减速过程中，如果运行频率大于 P8-26 则选择减速时间 1，如果运行频率小于 P8-26 则选择减速时间 2。

P8-27	端子点动优先	出厂值	0
	设定范围	0: 无效 1: 有效	

该参数用于设置，是否端子点动功能的优先级最高。

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

P8-28	频率检测值 (FDT2)	出厂值	50.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	
P8-29	频率检测滞后值 (FDT2)	出厂值	5.0%
	设定范围	0.0%~100.0% (FDT2 电平)	

该频率检测功能与 FDT1 的功能完全相同，请参考 FDT1 的相关说明，即功能码 P8-19、P8-20 的说明。

P8-30	任意到达频率检测值 1	出厂值	50.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	
P8-31	任意到达频率检出宽度 1	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%~100.0% (最大频率)	
P8-32	任意到达频率检测值 2	出厂值	50.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率	
P8-33	任意到达频率检出宽度 2	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%~100.0% (最大频率)	

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 MO 输出 ON 信号。

ACD600 提供两组任意到达频率检出参数，分别设置频率值及频率检测范围。图 6-20 为该功能的示意图。

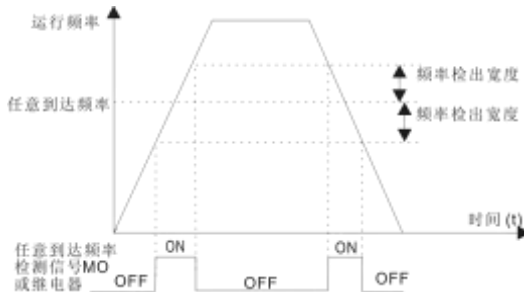


图 6-20 任意到达频率检测示意图

P8-34	零电流检测水平	出厂值	5.0%
	设定范围	0.0%~300.0% (电机额定电流)	
P8-35	零电流检测延迟时间	出厂值	0.10s
	设定范围	0.00s~600.00s	

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 MO 输出 ON 信号。图 6-21 为零电流检测示意图。

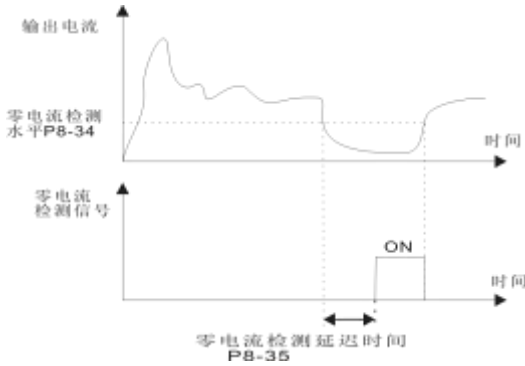


图 6-21 零电流检测示意图

P8-36	输出电流超限值	出厂值	200.0%
	设定范围	0.0%（不检测）； 0.1%~300.0%（电机额定电流）	
P8-37	输出电流超限检测延迟时间	出厂值	0.00s
	设定范围	0.00s~600.00s	

变频器的输出电流大于或超限检测点，且持续时间超过软件过流点检测延迟时间，变频器多功能 MO 输出 ON 信号，图 6-22 为输出电流超限功能示意图。

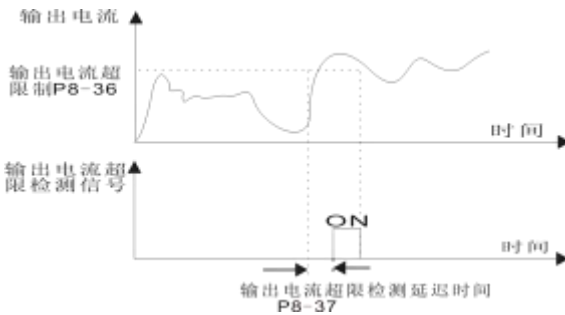


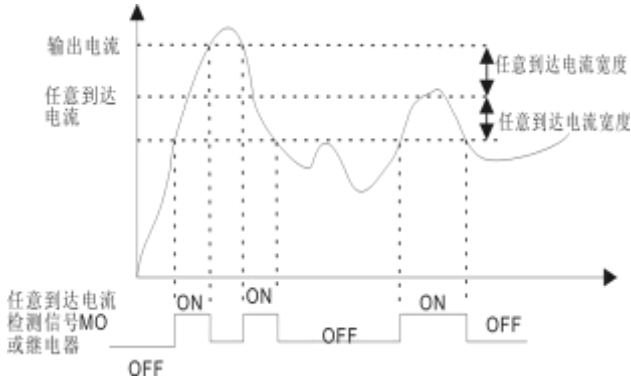
图 6-22 输出电流超限检测示意图

P8-38	任意到达电流 1	出厂值	100.0%
	设定范围	0.0%~300.0%（电机额定电流）	
P8-39	任意到达电流 1 宽	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%~300.0%（电机额定电流）	
P8-40	任意到达电流 2	出厂值	100.0%
	设定范围	0.0%~300.0%（电机额定电流）	
	任意到达电流 2 宽	出厂值	0.0%

P8-41	设定范围	0.0%~300.0% (电机额定电流)
-------	------	----------------------

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 MO 输出 ON 信号。

ACD600 提供两组任意到达电流及检出宽度参数，图 6-23 为功能示意图。



6-23 任意到达电流检测示意图

P8-42	定时功能选择	出厂值	0
	设定范围	0	无效
		1	有效
P8-43	定时运行时间选择	出厂值	0
	设定范围	0	P8-44 设定
		1	AVI
		2	ACI
		3	AI3
		模拟输入量程 100%对应 P8-44	
P8-44	定时运行时间	出厂值	0.0Min
	设定范围	0.0Min~6500.0Min	

该组参数用来完成变频器定时运行功能。

P8-42 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 MO 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 H0-20 查看。

定时运行时间由 P8-43、P8-44 设置，时间单位为分钟

P8-45	AVI 输入电压保护值下限	出厂值	3.10V
	设定范围	0.00V~P8-46	
P8-46	AVI 输入电压保护值上限	出厂值	6.80V
	设定范围	P8-45~10.00V	

当模拟量输入 AVI 的值大于 P8-46，或 AVI 输入小于 P8-45 时，变频器多功能 MO 输出“AVI 输入超限” ON 信号，用于指示 AVI 的输入电压是否在设定范围内。

P8-47	模块温度到达	出厂值	75℃
	设定范围	0.00V~P8-46	

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

P8-48	散热风扇控制	出厂值	0
	设定范围	0: 运行时风扇运转 1: 风扇一直运转	

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。

P8-49	唤醒频	出厂值	0.00Hz
	设定范围	休眠频率 (P8-51) ~ 最大频率 (P0-10)	
P8-50	唤醒延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~6500.0s	
P8-51	休眠频	出厂值	0.00Hz
	设定范围	0.00Hz~唤醒频率 (P8-49)	
P8-52	休眠延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~6500.0s	

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 P8-51 休眠频率时，经过 P8-52 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 P8-49 唤醒频率时，经过时间 P8-50 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 PA-28 的影响，此时必须选择 PID 停机时运算 (PA-28=1)。

P8-53	本次运行到达时间	出厂值	0.0Min
	设定范围	0.0Min~6500.0Min	

P9 组 故障与保护

P9-00	电机过载保护选择	出厂值	1
	设定范围	0	禁止
		1	允许
P9-01	电机过载保护增益	出厂值	1.00
	设定范围	0.20~10.00	

P9-00=0: 无电机过载保护功能, 可能存在电机过热损坏的危险, 建议变频器与电机之间加热继电器;

P9-00=1: 此时变频器根据电机过载保护的反时限曲线, 判断电机是否过载。

P9-01=过载倍数×过载时间/2.2 (过载时间: 分)

例: 电机以 1.5 倍额定电流运行时要求变频器 1 分钟内报电机过载故障, 则 P9-01=1.5×1/2.2=0.68。

用户需要根据电机的实际过载能力, 正确设置 P9-01 的值, 该参数设置过大容易导致电机过热损坏而变频器未报警的危险!

P9-02	电机过载预警系数	出厂值	80%
	设定范围	50%~100%	

此功能用于在电机过载故障保护前, 通过 MO 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 P9-02 乘积后, 变频器多功能数字 MO 输出“电机过载预报警”ON 信号。

P9-03	过压失速增益	出厂值	0
	设定范围	0 (无过压失速)~100	
P9-04	过压失速保护电压	出厂值	130%
	设定范围	120%~150%	

在变频器减速过程中, 当直流母线电压超过过压失速保护电压后, 变频器停止减速保持在当前运行频率, 待母线电压下降后继续减速。

过压失速增益, 用于调整在减速过程中, 变频器抑制过压的能力。此值越大抑制过压能力越强。在不发生过压的前提下, 该增益设置的越小越好。

对于小惯量的负载, 过压失速增益宜小, 否则引起系统动态响应变慢。对于大惯量的负载, 此值宜大, 否则抑制效果不好, 可能出现过压故障。

当过压失速增益设置为 0 时，取消过压失速功能。

过压失速保护电压设定 100% 对应基值如下：

电压等级	过压失速保护电压基值
单相 220V	290V
三相 220V	290V
三相 380V	530V

P9-05	过流失速增益	出厂值	20
	设定范围	0~100	
P9-06	过电流失速保护电流	出厂值	150%
	设定范围	100%~200%	

过流失速：当变频器输出电流达到设定的过电流失速保护电流（P9-06）时，变频器在加速运行时，降低输出频率；在恒速运行时，降低输出频率；在减速运行时，放缓下降速度，直到电流小于过电流失速保护电流（P9-06）之后，运行频率才恢复正常。详见图 6-24 所示。

过电流失速保护电流：选择过流失速功能的电流保护点。超过此参数值变频器开始执行过电流失速保护功能。该值是相对电机额定电流的百分比。

过流失速增益：用于调整在加减速过程中，变频器抑制过流的能力。此值越大抑制过流能力越强。在不发生过流的前提下，该增益设置的越小越好。

对于小惯量的负载，过流失速增益宜小，否则引起系统动态响应变慢。对于大惯量的负载，此值宜大，否则抑制效果不好，可能出现过流故障。在惯性非常小的场合，建议把过流抑制增益设置小于 20。当过流失速增益设置为 0 时，取消过流失速功能。

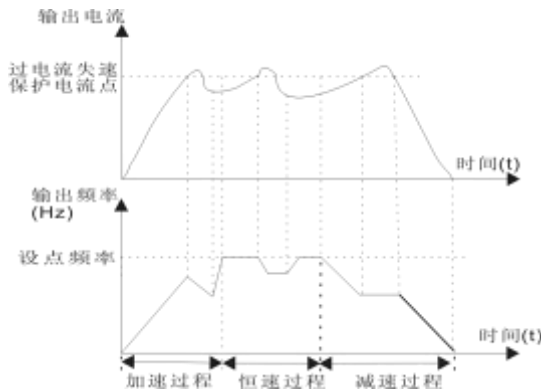


图 6-24 过流失速保护示意图

P9-07	上电对地短路保护选择		出厂值	1
	设定范围	0	无效	
		1	有效	

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。

P9-09	故障自动复位次数	出厂值	0
	设定范围	0~20	

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。

P9-10	故障自动复位期间故障 MO 动作选择	出厂值	1
	设定范围	0: 不动作 1: 动作	

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 MO 是否动作，可以通过 P9-10 设置。

P9-11	故障自动复位间隔时间	出厂值	1.0s
	设定范围	0.1s~100.0s	

自变频器故障报警，到自动故障复位之间的等待时间。

P9-12	输入缺相与接触器保护选择	出厂值	11
	设定范围	个位：输入缺相保护； 十位：接触器吸合保护 0: 禁止 1: 允许	

选择是否对输入缺相或接触器吸合进行保护。

ACD600 变频器输入缺相/接触器吸合保护起始机型见下表：

电压等级	输入缺相/接触器保护起始机型
单相 220V	全系列无
三相 220V	11KWG 型机
三相 380V	18.5KWG 型机

ACD600 变频器各电压等级只有以上起始功率及以上才有输入缺相保护，接触器吸合功能，其以下功率段，无论 P9-12 设置为 0 或 1 都无输入缺相、接触器吸合保护功能。

P9-13	输出缺相保护选择	出厂值	1
	设定范围	0: 禁止 1: 允许	

选择是否对输出缺相的进行保护。

P9-14	第一次故障类型	0~99
P9-15	第二次故障类型	
P9-16	第三（最近一次）故障类型	

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。

P9-17	第三次故障时频率	最近一次故障时的频率										
P9-18	第三次故障时电流	最近一次故障时的电流										
P9-19	第三次故障时母线电压	最近一次故障时的母线电压										
P9-20	第三次故障时输入端子状态	最近一次故障时数字输入端子的状态，顺序为： <table border="1" style="display: inline-table; vertical-align: middle;"> <tr> <td>BIT9</td><td>BIT8</td><td>BIT7</td><td>BIT6</td><td>BIT5</td><td>BIT4</td><td>BIT3</td><td>BIT2</td><td>BIT1</td><td>BIT0</td> </tr> </table> MI10 MI9 MI8 MI7 MI6 MI5 MI4 MI3 MI2 MI1 当输入端子为 ON 其相应二级制位为 1，OFF 则为 0，所有 MI 的状态转化为十进制数显示。	BIT9	BIT8	BIT7	BIT6	BIT5	BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
BIT9	BIT8	BIT7	BIT6	BIT5	BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0			
P9-21	第三次故障时输出端子	最近一次故障时所有输出端子的状态，顺序为 <table border="1" style="display: inline-table; vertical-align: middle;"> <tr> <td>BIT4</td><td>BIT3</td><td>BIT2</td><td>BIT1</td><td>BIT0</td> </tr> </table> MO2 MO1 REL2 REL1 DOP 当输入端子为 ON 其相应二级制位为 1，OFF 则为 0，所有 MI 的状态转化为十进 EL1 制数显示。	BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0					
BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0								
P9-22	第三次故障时变频器状态	保留										
P9-23	第三次故障时上电时间	最近一次故障时的当次上电时间										
P9-24	第三次故障时运行时间	最近一次故障时的当次运行时间										
P9-27	第二次故障时频率	同 P9-17~P9-24										
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											
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											
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	出厂值	00000
	设定范围	个位	电机过载 (U-11)
		0	自由停机
		1	按停机方式停机
		2	继续运行
		十位	输入缺相 (U-12) (同个位)
		百位	输出缺相 (U-13) (同个位)
		千位	外部故障 (U-15) (同个位)
万位	通讯异常 (U-16) (同个位)		
P9-48	故障保护动作选择 2	出厂值	00000
	设定范围	个位	编码器故障 (U-20)
		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 (U-21)
		0	自由停机
		1	按停机方式停机
		百位	保留
千位	电机过热 (U-25) (同 P9-47 个位)		
万位	保留		
P9-49	故障保护动作选择 3	出厂值	00000
	设定范围	个位	用户自定义故障 1 (U-27) (同 P9-47 个位)
		十位	用户自定义故障 2 (U-28) (同 P9-47 个位)
		百位	上电时间到达 (U-29) (同 P9-47 个位)
		千位	掉载 (U-30)
		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 (U-31) (同 P9-47 个位)		
P9-50	故障保护动作选择 4	出厂值	00000
	设定范围	个位	速度偏差过大 (U-42) (同 P9-47 个位)
		十位	电机超速度 (U-43) (同 P9-47 个位)
		百位	初始位置错误 (U-51) (同 P9-47 个位)
		千位	速度反馈错误 (U-52) (同 P9-47 个位)
万位	保留		

当选择为“自由停车”时, 变频器显示 U-**, 并直接停机。

当选择为“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 U-**。

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 P9-54 设定。

P9-54	故障时继续运行频率选择		出厂值	0
	设定范围	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	
P9-55	异常备用频率		出厂值	100.0%
	设定范围		0.0%~100.0%(最大频率)	

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 P9-54 确定的频率运行。

当选择异常备用频率运行时，P9-55 所设置的数值，是相对于最大频率的百分比。

P9-56	电机温度传感器类型		出厂值	0
	设定范围	0	无温度传感器	
		1	PT100	
		2	PT1000	
P9-57	电机过热保护阈值		出厂值	110℃
	设定范围		0℃~200℃	
P9-58	电机过热预警阈值		出厂值	90℃
	设定范围		0℃~200℃	

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。

ACD600 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 H0-34 中显示。

当电机温度超过电机过热保护阈值 P9-57 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 P9-58 时，变频器多功能数字 MO 输出电机过温预警报警 ON 信号。

P9-59	瞬时停电动作选择		出厂值	0
	设定范围	0	无效	
		1	减速	
		2	减速停机	
P9-60	瞬停动作暂停判断电压		出厂值	90.0%
	设定范围		80.0%~100.0%	
P9-61	瞬停停电电压回升判断时间		出厂值	0.50s
	设定范围		0.00s~100.00s	
P9-62	瞬时停电动作判断电压		出厂值	80.0%
	设定范围		60.0%~100.0% (标准母线电压)	

此功能是指，在瞬间停电或电压突然降低时，变频器通过降低输出转速，将负载回馈能量补偿变频器直流母线电压的降低，以维持变频器继续运行。

若 P9-59=1 时，在瞬间停电或电压突然降低时，变频器减速，当母线电压恢复正常时，变频器正常加速到设定频率运行。判断母线电压恢复正常的依据是母线电压正常且持续时间超过 P9-61 设定时间

若 P9-59=2 时，在瞬间停电或电压突然降低时，变频器减速直到停机

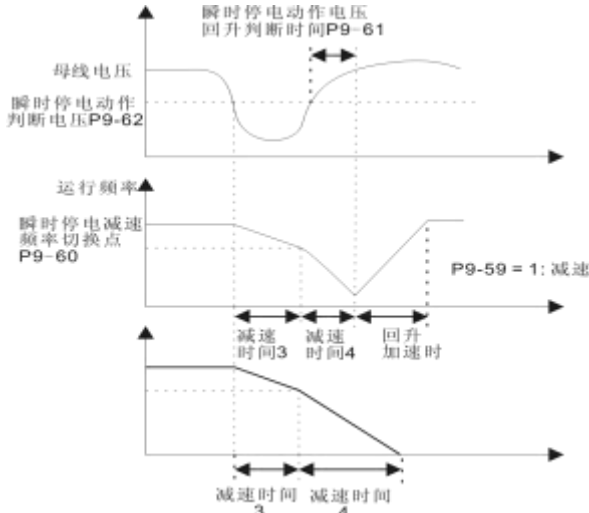


图 6-25 瞬时停电动作示意图

P9-63	掉载保护选择		出厂值	0
	设定范围	0	无效	
		1	有效	
P9-64	掉载检测水平		出厂值	10.0%
	设定范围		0.0%~100.0%（电机额定电流）	
P9-65	掉载检测时间		出厂值	1.0s
	设定范围		0.0s~60.0s	

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 P9-64，且持续时间大于掉载检测时间 P9-65 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。

P9-67	过速度检测值		出厂值	20.0%
	设定范围		0.0%~50.0%（最大频率）	
P9-68	过速度检测时间		出厂值	1.0s
	设定范围		0.0s~60.0s	

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设定频率，超出值大于过速度检测值 P9-67，且持续时间大于过速度检测时间 P9-68 时，变频器故障报警 U-43，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。

P9-69	速度偏差过大检测值		出厂值	20.0%
	设定范围		0.0%~50.0%（最大频率）	
P9-70	速度偏差过大检测时间		出厂值	5.0s
	设定范围		0.0s~60.0s	

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 P9-69，且持续时间大于速度偏差过大检测时间 P9-70 时，变频器故障报警 U-42，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。

PA 组过程控制 PID 功能

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，图 6-26 为过程 PID 的控制原理框图。

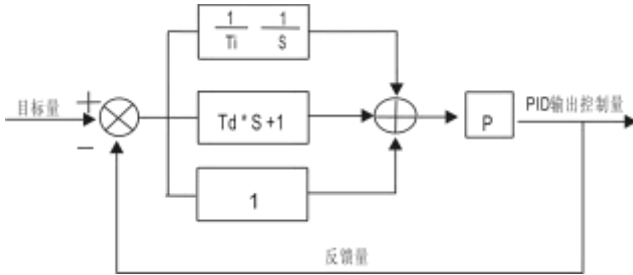


图 6-26 过程 PID 原理框图

PA-00	PID 给定源		出厂值	0
	设定范围	0	PA-01 设定	
		1	AVI	
		2	ACI	
		3	AI3	
		4	PULSE 脉冲 (MI5)	
		5	通讯	
6	多段指令			
PA-01	PID 数值给定		出厂值	50.0%
	设定范围		0.0%~100.0%	

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。

PA-02	PID 反馈源		出厂值	0
	设定范围	0	AVI	
		1	ACI	
		2	AI3	
		3	AVI-ACI	
		4	PULSE 脉冲 (MI5)	
		5	通讯	
		6	AVI+ACI	
		7	MAX (AVI , ACI)	
8	MIN (AVI , ACI)			

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%。

PA-03	PID 作用方向		出厂值	0
	设定范围	0	正	
		1	反	

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。

PA-04	PID 给定反馈量程	出厂值	1000
	设定范围	0~65535	

PID 给定反馈量程是无量纲单位，用于 PID 给定显示 H0-15 与 PID 反馈显示 H0-16。

PID 的给定反馈的相对值 100.0%，对应给定反馈量程 PA-04。例如如果 PA-04 设置为 2000，则当 PID 给定 100.0% 时，PID 给定显示 H0-15 为 2000。

PA-05	比例增益 KP1	出厂值	20.0
	设定范围	0.0~100.0	
PA-06	积分时间 Ti1	出厂值	2.00s
	设定范围	0.01s~10.00s	
PA-07	微分时间 Td1	出厂值	0.000s
	设定范围	0.00~10.000	

比例增益 KP1:

决定整个 PID 调节器的调节强度，KP1 越大调节强度越大。该参数 100.0 表示当 PID 反馈量和给定量的偏差为 100.0% 时，PID 调节器对输出频率指令的调节幅度为最大频率。

积分时间 Ti1:

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

微分时间 Td1:

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

PA-08	PID 反转截止频率	出厂值	2.00Hz
	设定范围	0.00~最大频率	

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，PA-08 用来确定反转频率上限。

PA-09	PID 偏差极限	出厂值	0.01%
	设定范围	0.0%~100.0%	

当 PID 给定量与反馈量之间的偏差小于 PA-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。

PA-10	PID 微分限幅	出厂值	0.10%
	设定范围	0.00%~100.00%	

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, PA-10 是用来设置 PID 微分输出的范围。

PA-11	PID 给定变化时间	出厂值	0.00s
	设定范围	0.00s~650.00s	

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。

PA-12	PID 反馈滤波时间	出厂值	0.00s
	设定范围	0.00s~60.00s	
PA-13	PID 输出滤波时间	出厂值	0.00s
	设定范围	0.00s~60.00s	

PA-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。

PA-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。

PA-15	比例增益 KP2	出厂值	20.0	
	设定范围	0.0~100.0		
PA-16	积分时间 Ti2	出厂值	2.00s	
	设定范围	0.01s~10.00s		
PA-17	微分时间 Td2	出厂值	0.000s	
	设定范围	0.00~10.000		
PA-18	PID 参数切换条件		出厂值	0
	设定范围	0	不切换	
		1	通过 MI 端子切换	
		2	根据偏差自动切换	
PA-19	PID 参数切换偏差 1	出厂值	20.0%	
	设定范围	0.0%~PA-20		
PA-20	PID 参数切换偏差 2	出厂值	80.0%	
	设定范围	PA-19~100.0%		

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 PA-15~PA-17 的设置方式，与参数 PA-05~PA-07 类似。

两组 PID 参数可以通过多功能数字 MI 端子切换，也可以根据 PID 的偏差自动切换。

选择为多功能 MI 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（PA-05~PA-07），端子有效时选择参数组 2（PA-15~PA-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 1PA-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 2PA-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，如图 6-27 所示。

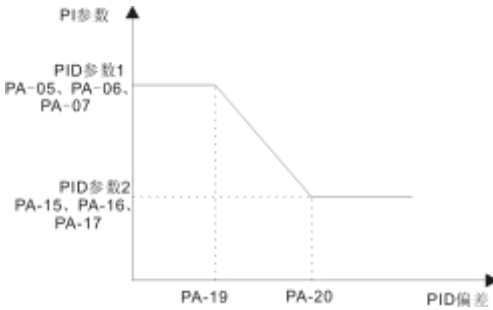


图 6-27PID 参数切换

PA-21	PI 初值	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%~100.0%	
PA-22	PID 初值保持时间	出厂值	0.00s
	设定范围	0.00s~650.00s	

变频器启动时，PID 输出固定为 PID 初值 PA-21，持续 PID 初值保持时间 PA-22 后，PID 才开始闭环调节运算。图 6-28 为 PID 初值的功能示意图。

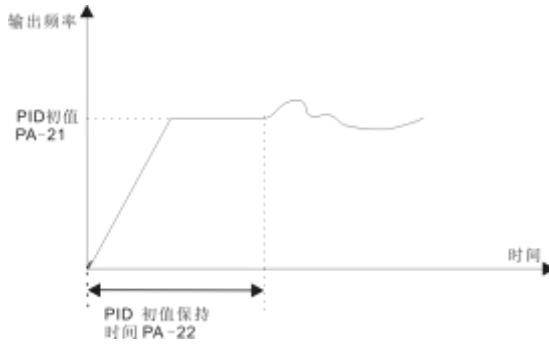


图 6-28PID 初值功能示意图

PA-23	两次输出偏差正向最大值	出厂值	1.00%
	设定范围		0.00%~100.00%
PA-24	两次输出偏差反向最大值	出厂值	1.00%
	设定范围		0.00%~100.00%

此功能用来限值 PID 输出两拍（2ms/拍）之间的差值，以便抑制 PID 输出变化过快，使变频器运行趋于稳定。

PA-23 和 PA-24 分别对应，正转和反转时的输出偏差绝对值的最大值。

PA-25	PID 积分属性		出厂值	00
	设定范围	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 MI 积分暂停（功能 22）有效时，PID 的积分 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 MI 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

PA-26	PID 反馈丢失检测值	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%：不判断反馈丢失 0.1%~100.0%	
PA-27	PID 反馈丢失检测时间	出厂值	1.0s
	设定范围	0.0s~20.0s	

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 PA-26，且持续时间超过 PID 反馈丢失检测时间 PA-27 后，变频器报警故障 U-31，并根据所选择故障处理方式处理。

PA-28	PID 停机运算		出厂值	0
	设定范围	0	停机不运算	
		1	停机运算	

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。

PB 组摆频、定长和计数

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

如图 6-29 所示，其中摆动幅度由 PB-00 和 PB-01 设定，当 PB-01 设为 0 时摆幅为 0，此时摆频不起作用。

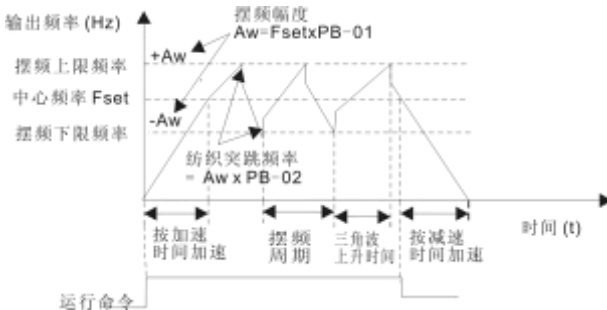


图 6-29 摆频工作示意图

PB-00	摆幅设定方式		出厂值	0
	设定范围	0	相对于中心频率	
		1	相对于最大频率	

通过此参数来确定摆幅的基准量。

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。

PB-01	摆频幅度	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%~100.0%	
PB-02	突跳频率幅度	出厂值	0.0%
	设定范围	0.0%~50.0%	

通过此参数来确定摆幅值及突跳频率的值。

当设置摆幅相对于中心频率 (PB-00=0) 时, 摆幅 $AW = \text{频率源 P0-07} \times \text{摆幅幅度 PB-01}$ 。

当设置摆幅相对于最大频率 (PB-00=1) 时, 摆幅 $AW = \text{最大频率 P0-10} \times \text{摆幅幅度 PB-01}$ 。

突跳频率幅度为摆频运行时, 突跳频率相对于摆幅的频率百分比, 即: 突调频率 = 摆幅 $AW \times \text{突跳频率幅度 PB-02}$ 。如选择摆幅相对于中心频率 (PB-00=0), 突调频率是变化值。如选择摆幅相对于最大频率 (PB-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。

PB-03	摆频周期	出厂值	10.0s
	设定范围	0.0s~3000.0s	
PB-04	三角波上升时间系数	出厂值	50.0%
	设定范围	0.0%~100.0%	

摆频周期: 一个完整的摆频周期的时间值。

三角波上升时间系数 PB-04, 是三角波上升时间相对摆频周期 PB-03 的时间百分比。三角波上升时间 = 摆频周期 PB-03 \times 三角波上升时间系数 PB-04, 单位为秒。

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

PB-05	设定长	出厂值	1000m
	设定范围	0m~65535m	
PB-06	实际长	出厂值	0m
	设定范围	0m~65535m	
PB-07	每米脉冲数	出厂值	100.0
	设定范围	0.1~6553.5	

上述功能码用于定长控制。

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 PB-07 相除,

可计算得到实际长度 PB-06。当实际长度大于设定长度 PB-05 时，多功能数字 MO 输出“长度到达”ON 信号。

定长控制过程中，可以通过多功能 MI 端子，进行长度复位操作（MI 功能选择为 28），具体请参考 P4-00~P4-09。

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 MI5 端口。

PB-08	设定计数值	出厂值	1000
	设定范围	1~65535	
PB-09	指定计数值	出厂值	1000
	设定范围	1~65535	

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 MI5 端口。

当计数值到达设定计数值 PB-08 时，多功能数字 MO 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 PB-09 时，多功能数字 MO 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 PB-09 不应大于设定计数值 PB-08。图 6-30 为设定计数值到达及指定计数值到达功能的示意图。

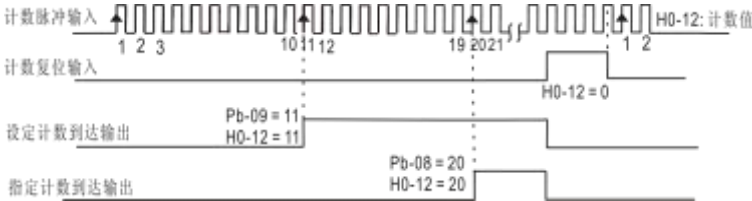


图 6-30 设定计数值给定和指定计数值给定示意图

PC 组多段指令及简易 PLC 功能

ACD600 的多段指令，比通常的多段速具有更丰富的功用，除实现多段速功能外，还可以作为 VF 分离的电压源，以及过程 PID 的给定源。为此，多段指令的量纲为相对值。

简易 PLC 功能不同于 ACD600 的用户可编程功能，简易 PLC 只能完成对多段指令的简单组合运行。而用户可编程功能要更丰富和实用，请参考 A7 组相关说明。

PC-00	多段指令 0	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-01	多段指令 1	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-02	多段指令 2	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-03	多段指令 3	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-04	多段指令 4	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-05	多段指令 5	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-06	多段指令 6	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-07	多段指令 7	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-08	多段指令 8	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-09	多段指令 9	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-10	多段指令 10	出厂值	0.0Hz
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-11	多段指令 11	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-12	多段指令 12	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-13	多段指令 13	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-14	多段指令 14	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
PC-15	多段指令 15	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	

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 MI 的不同状态，进行切换选择，具体请参考 P4 组相关说明。

PC-16	简易 PLC 运行方式		出厂值	0
	设定范围	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	

简易 PLC 功能有两个作用：作为频率源或者作为 VF 分离的电压源。

图 6-31 是简易 PLC 作为频率源时的示意图。简易 PLC 作为频率源时，PC-00~PC-15 的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运

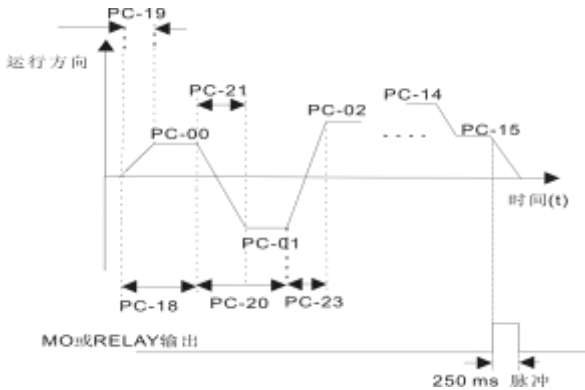


图 6-31 简易 PLC 示意图

作为频率源时，PLC 有三种运行方式，作为 VF 分离电压源时不具有这三种方式。其中：

0：单次运行结束停机

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：单次运行结束保持终值

变频器完成一个单循环后，自动保持最后一段的运行频率和方向。

2：一直循环

变频器完成一个循环后，自动开始进行下一个循环，直到有停机命令时停止。

PC-17	简易 PLC 掉电记忆选择		出厂值	00
	设定范围	个位	掉电记忆选择	
		0	掉电不记忆	
		1	掉电记忆	
		十位	停机记忆选择	
		0	停机不记忆	
		1	停机记忆	

PLC 掉电记忆是指记忆掉电前 PLC 的运行阶段及运行频率，下次上电时从记忆阶段继续运

行。选择不记忆，则每次上电都重新开始 PLC 过程。

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

PC-18	简易 PLC 第 0 段运行时间	出厂值	0.0s (h)
	设定范围	0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-19	简易 PLC 第 0 段加减速时间	出厂值	0
	设定范围	0~3	
PC-20	简易 PLC 第 1 段运行时间	出厂值	0.0s (h)
	设定范围	0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-21	简易 PLC 第 1 段加减速时间	出厂值	0
	设定范围	0~3	
PC-22	简易 PLC 第 2 段运行时间	出厂值	0.0s (h)
	设定范围	0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-23	简易 PLC 第 2 段加减速时间	出厂值	0
	设定范围	0~3	
PC-24	简易 PLC 第 3 段运行时间	出厂值	0.0s (h)
	设定范围	0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-25	简易 PLC 第 3 段加减速时间	出厂值	0
	设定范围	0~3	
PC-26	简易 PLC 第 4 段运行时间	出厂值	0.0s (h)
	设定范围	0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-27	简易 PLC 第 4 段加减速时间	出厂值	0
	设定范围	0~3	
PC-28	简易 PLC 第 5 段运行时间	出厂值	0.0s (h)
	设定范围	0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-29	简易 PLC 第 5 段加减速时间	出厂值	0
	设定范围	0~3	
PC-30	简易 PLC 第 6 段运行时间	出厂值	0.0s (h)
	设定范围	0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-31	简易 PLC 第 6 段加减速时间	出厂值	0
	设定范围	0~3	
PC-32	简易 PLC 第 7 段运行时间	出厂值	0.0s (h)
	设定范围	0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-33	简易 PLC 第 7 段加减速时间	出厂值	0
	设定范围	0~3	
PC-34	简易 PLC 第 8 段运行时间	出厂值	0.0s (h)
	设定范围	0.0s (h) ~6553.5s (h)	

PC-35	简易 PLC 第 8 段加减速时间		出厂值	0
	设定范围		0~3	
PC-36	简易 PLC 第 9 段运行时间		出厂值	0.0s (h)
	设定范围		0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-37	简易 PLC 第 9 段加减速时间		出厂值	0
	设定范围		0~3	
PC-38	简易 PLC 第 10 段运行时间		出厂值	0.0s (h)
	设定范围		0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-39	简易 PLC 第 10 段加减速时间		出厂值	0
	设定范围		0~3	
PC-40	简易 PLC 第 11 段运行时间		出厂值	0.0s (h)
	设定范围		0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-41	简易 PLC 第 11 段加减速时间		出厂值	0
	设定范围		0~3	
PC-42	简易 PLC 第 12 段运行时间		出厂值	0.0s (h)
	设定范围		0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-43	简易 PLC 第 12 段加减速时间		出厂值	0
	设定范围		0~3	
PC-44	简易 PLC 第 13 段运行时间		出厂值	0.0s (h)
	设定范围		0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-45	简易 PLC 第 13 段加减速时间		出厂值	0
	设定范围		0~3	
PC-46	简易 PLC 第 14 段运行时间		出厂值	0.0s (h)
	设定范围		0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-47	简易 PLC 第 14 段加减速时间		出厂值	0
	设定范围		0~3	
PC-48	简易 PLC 第 15 段运行时间		出厂值	0.0s (h)
	设定范围		0.0s (h) ~6553.5s (h)	
PC-49	简易 PLC 第 15 段加减速时间		出厂值	0
	设定范围		0~3	
PC-50	简易 PLC 运行时间单位		出厂值	0
	设定范围	0	S (秒)	
		1	h (小时)	

PC-51	多段指令 0 给定方式		出厂值	0
	设定范围	0	功能码 PC-00 给定	
		1	AVI	
		2	ACI	
		3	AI3	
		4	PULSE 脉冲	
		5	PID	
6	预置频率 (P0-08) 给定, UP/DOWN 可修改			

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 PC-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。

PD 组通讯参数

请参考《ACD600 通讯协议》

PE 组用户定制功能码

PE-00	用户功能码 0	出厂值	P0.00
	设定范围	P0.00~PP.xx, A0.00~Ax.xx, H0.xx	
PE-01	用户功能码 1	出厂值	P0.02
	设定范围	同 PE-00	
PE-02	用户功能码 2	出厂值	P0.03
	设定范围	同 PE-00	
PE-03	用户功能码 3	出厂值	P0.07
	设定范围	同 PE-00	
PE-04	用户功能码 4	出厂值	P0.08
	设定范围	同 PE-00	
PE-05	用户功能码 5	出厂值	P0.17
	设定范围	同 PE-00	
PE-06	用户功能码 6	出厂值	P0.18
	设定范围	同 PE-00	
PE-07	用户功能码 7	出厂值	P3.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-08	用户功能码 8	出厂值	P3.01
	设定范围	同 PE-00	
PE-09	用户功能码 9	出厂值	P4.00
	设定范围	同 PE-00	

PE-10	用户功能码 10	出厂值	P4.01
	设定范围	同 PE-00	
PE-11	用户功能码 11	出厂值	P4.02
	设定范围	同 PE-00	
PE-12	用户功能码 12	出厂值	P5.04
	设定范围	同 PE-00	
PE-13	用户功能码 13	出厂值	P5.07
	设定范围	同 PE-00	
PE-14	用户功能码 14	出厂值	P6.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-15	用户功能码 15	出厂值	P6.10
	设定范围	同 PE-00	
PE-16	用户功能码 16	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-17	用户功能码 17	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-18	用户功能码 18	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-19	用户功能码 19	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-20	用户功能码 20	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-21	用户功能码 21	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-22	用户功能码 22	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-23	用户功能码 23	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-24	用户功能码 24	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-25	用户功能码 25	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-26	用户功能码 26	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-27	用户功能码 27	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	
PE-28	用户功能码 28	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	

PE-29	用户功能码 29	出厂值	P0.00
	设定范围	同 PE-00	

此组功能码是用户定制参数组。

用户可以在所有 ACD600 功能码中，选择所需要的参数汇总到 PE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。

PE 组最多提供 30 个用户定制参数，PE 组参数显示值为 P0.00，则表示该用户功能码为空。

进入用户定制参数模式时，显示功能码由 PE-00~PE-31 定义，顺序与 PE 组功能码一致，为 P0-00 则跳过

PP 组用户密码

PP-00	用户密码	出厂值	0
	设定范围	0~65535	

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-01	参数初始化	出厂值	0
	设定范围	0	无操作
		1	恢复出厂参数，不包括电机参数
		2	清除记录信息
		4	恢复用户备份参数
		501	备份用户当前参数

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（P0-22）、故障记录信息、累计运行时间（P7-09）、累计上电时间（P7-13）、累计耗电量（P7-14）不恢复。

2、清除记录信息

清除变频器故障记录信息、累计耗电量（P7-14）。

4、备份用户当前参数

备份当前用户所设置的参数。将当前所有功能参数的设置值备份下来。以方便客户在参数调整错乱后恢复。

501、恢复用户备份参数

恢复之前备份的用户参数，即恢复通过设置 PP-01 为 501 所备份参数。

PP-02	功能参数方式显示属性		出厂值	11
	设定范围	个位	H 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		

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~PP、A0~AC、H0~HP 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
用户变更参数方式	与出厂参数不一致的功能参数

ACD600 变频器提供两组个性参数显示方式：用户定制参数方式、用户变更参数方式。

用户定制参数组为用户设置到 PE 组的参数，最大可以选择 32 个参数，这些参数汇总在一起，可以方便客户调试。

用户定制参数方式下，在用户定制的功能码前默认添加一个符号 **u**

例如：P1-00，在用户定制参数方式下，显示效果为 **uP1-00** 为用户变更参数方式，为用户有更改从而与厂家出厂值不同的参数。用户变更参数组有利于客户查看所更改的参数汇总，方便现场查找问题。

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。

A0 组转矩控制和限定参数

A0-00	速度/转矩控制方式选择		出厂值	0
	设定范围	0	速度控制	
		1	转矩控制	

用于选择变频器控制方式：速度控制或者转矩控制。

ACD600 的多功能数字 DI 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 A0-00 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 A0-00 确定，若速度控制/转矩控制切换有效，则控制方式相当于 A0-00 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。

A0-01	转矩控制方式下转矩设定源选择		出厂值	0
	设定范围	0	数字设定（A0-03）	
		1	AVI	
		2	ACI	
		3	AI3	
		4	PULSE 脉冲(MI5)	
		5	通讯给定	
		6	MIN（AVI，ACI）	
		7	MAX（AVI，ACI）	
A0-03	转矩控制方式下转矩数字设定		出厂值	150.0%
	设定范围		-200.0%~200.0%	

A0-01 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%对应变频器额定转矩。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

各项转矩设定源描述如下：

0：数字设定（A0-03）

指目标转矩直接使用 A0-03 设定值

1：AVI

2：ACI

3：AI3

指目标转矩模拟量输入端子来确定。ACD600 控制板提供 2 个模拟量输入端子（AVI, ACI），选件 I/O 扩展卡可提供另外 1 个模拟量输入端子（AI3）。

其中

AVI 为 0V~10V 电压型输入

ACI 可为 0V~10V 电压输入，也可为 0mA~20mA 电流输入，由控制板上 J8 路线选择

AI3 为-10V~10V 电压型输入

AVI、ACI、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 P4-33 自由选择。

ACD600 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 P4-13~P4-27 功能码及 A6 组功能码进行设置。

功能码 P4-33 用于设置 AVI~AI3 三路模拟量输入，分别选择 5 组曲线中的哪一组。

AI 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 A0-03 的百分比。

4: PULSE 脉冲（MI5）

目标转矩给定通过端子 MI5 高速脉冲来给定。

脉冲给定信号规格：电压范围 9V~30V、频率范围 0kHz~100kHz。脉冲给定只能从多功能输入端子 MI5 输入

MI5 端子输入脉冲频率与对应设定的关系，通过 P4-28~P4-31 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 A0-03 的百分比。

5: 通讯给定

指目标转矩通讯方式给定

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 A8 组相关说明）

当 Profibus-DP 通讯有效且使用 PZD1 作为转矩给定时，此时直接使用 PDZ1 传递的数据值，数据格式为-100.00%~100.00%，100.00%是指相对转矩数字设定 A0-03 的百分比。

否则由上位机通过通讯地址 0×1000 给定数据，数据格式为-100.00%~100.00%，100.00%是指相对转矩数字设定 A0-03 的百分比。

ACD600 支持 2 上位机通讯方式：Modbus、CANopen，这 2 种通讯不能同时使用。

使用通讯时必须安装通讯卡，ACD600 的 2 种通讯卡都是选配，用户根据需要自行选择，如果通讯协议为 Modbus、CANopen 需要根据 P0-28 选择相应的串口通讯协议。

CANlink 协议始终有效。

A0-05	转矩控制正向最大频率	出厂值	50.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率（P0-10）	
A0-06	转矩控制反向最大频率	出厂值	50.00Hz
	设定范围	0.00Hz~最大频率（P0-10）	

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。

如果需要通过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。

A0-07	转矩控制加速时间	出厂值	0.00s
	设定范围	0.00s~65000s	
A0-08	转矩控制减速时间	出厂值	0.00s
	设定范围	0.00s~65000s	

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。

但是对需要转矩快速响应的场合，需要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。

A1 组虚拟 MI、虚拟 MO

A1-00	虚拟 VMI1 端子功能选择	出厂值	0
	设定范围	0~59	
A1-01	虚拟 VMI2 端子功能选择	出厂值	0
	设定范围	0~59	
A1-02	虚拟 VMI3 端子功能选择	出厂值	0
	设定范围	0~59	
A1-03	虚拟 VMI4 端子功能选择	出厂值	0
	设定范围	0~59	
A1-04	虚拟 VMI5 端子功能选择	出厂值	0
	设定范围	0~59	

虚拟 VMI1~VMI5 在功能上，与控制板上 MI 完全相同，可以作为多功能数字量输入使用，详细设置请参考 P4-00~P4-09 的介绍。

A1-05	虚拟 VMI 端子有效状态设置模式		出厂值	00000
	设定范围	个位	虚拟 VMI1	
		0	由虚拟 VMOx 的状态决定 VMI 是否有效	
		1	由功能码 A1-06 设定 VMI 是否有效	
		十位	虚拟 VMI2 (0~1, 同上)	
		百位	虚拟 VMI3 (0~1, 同上)	
		千位	虚拟 VMI4 (0~1, 同上)	
万位	虚拟 VMI5 (0~1, 同上)			
A1-06	虚拟 VMI 端子状态设置		出厂值	00000
	设定范围	个位	虚拟 VMI1	
		0	无效	
		1	有效	
		十位	虚拟 VMI2 (0~1, 同上)	
		百位	虚拟 VMI3 (0~1, 同上)	
		千位	虚拟 VMI4 (0~1, 同上)	
万位	虚拟 VMI5 (0~1, 同上)			

与普通的数字量输入端子不同，虚拟 VMI 的状态可以有两种设定方式，并通过 A1-05 来选择。

当选择 VMI 状态由相应的虚拟 VMO 的状态决定时，VMI 是否为有效状态，取决于 VMO 输出为有效或无效，且 VMIx 唯一绑定 VMOx (x 为 1~5)。

当选择 VMI 状态由功能码设定时，通过功能码 A1-06 的二进制位，分别确定虚拟输入端子的状态。

下面举例说明虚拟 VMI 的使用方法。

例 1：当选择 VMO 状态决定 VMI 状态时，欲完成如下功能：““AVI 输入超出上下限时，变频器故障报警并停机””，可以采用如下设置方法：

设置 VMI1 的功能为““用户自定义故障 1”” (A1-00=44)；

设置 VMI1 端子有效状态模式为由 VMO1 确定 (A1-05=xxx0)；

设置 VMO1 输出功能为““AVI 输入超出上下限”” (A1-11=31)；

则 AVI 输入超出上下限时，则 VMO1 输出为 ON 状态，此时 VMI1 输入端子状态有效，

变频器 VMI1 接收到用户自定义故障 1，变频器会故障报警 U-27 并停机。

例 2：当选择功能码 A1-06 设定 VMI 状态时，欲完成如下功能：“变频器上电后，自动进入运行状态”，可以采用如下设置方法：

设置 VMI1 的功能为“正转运行”（A1-00=1）；

设置 VMI1 端子有效状态模式为由功能码设置（A1-05=xxx1）；

设置 VMI1 端子状态为有效（A1-06=xxx1）；

设置命令源为“端子控制”（P0-02=1）；

设置启动保护选择为“不保护”（P8-18=0）；

则变频器上电完成初始化后，检测到 VMI1 为有效，且此端子对应正转运行，相当于变频器接收到一个端子正转运行命令，变频器随即开始正转运行。

A1-07	AVI 端子作为 MI 时的功能选择		出厂值	0
	设定范围		0~59	
A1-08	ACI 端子作为 MI 时的功能选择		出厂值	0
	设定范围		0~59	
A1-09	AI3 端子作为 MI 时的功能选择		出厂值	0
	设定范围		0~59	
A1-10	AI 作为 MI 时有效模式选择		出厂值	000
	设定范围	个位	AVI	
		0	高电平有效	
		1	低电平有效	
		百位	ACI (0~1, 同个位)	
	千位	AI3 (0~1, 同个位)		

此组功能码用于将 AI 当做 MI 使用，当 AI 作为 MI 使用时，AI 输入电压大于 7V 时，AI 端子状态为高电平，当 AI 输入电压低于 3V 时，AI 端子状态为低电平。3V~7V 之间为滞环

A1-10 用来确定 AI 作为 MI 时，AI 高电平为有效状态，还是低电平为有效状态。

至于 AI 作为 MI 时的功能设置，与普通 MI 设置相同，请参考 P4 组相关 MI 设置的说明。

图 6-32 是以 AI 输入电压为例，说明 AI 输入电压与相应 MI 状态的关系：

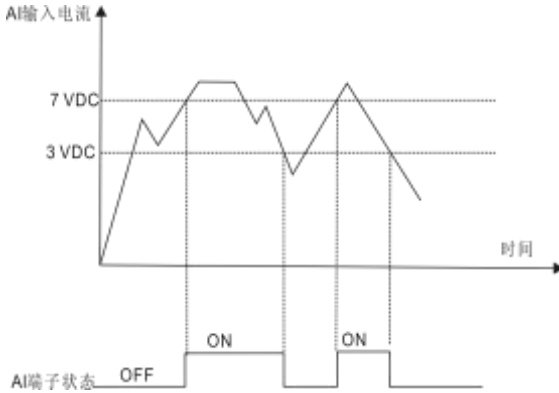


图 6-32AI 端子有效状态判断

A1-11	虚拟 VMO1 输出功能选择	出厂值	0
	设定范围	0: 与物理 MIx 内部短接 1~41: 见 P5 组物理 MO 输出选择	
A1-12	虚拟 VMO2 输出功能选择	出厂值	0
	设定范围	0: 与物理 MIx 内部短接 1~41: 见 P5 组物理 MO 输出选择	
A1-13	虚拟 VMO3 输出功能选择	出厂值	0
	设定范围	0: 与物理 MIx 内部短接 1~41: 见 P5 组物理 MO 输出选择	
A1-14	虚拟 VMO4 输出功能选择	出厂值	0
	设定范围	0: 与物理 MIx 内部短接 1~41: 见 P5 组物理 MO 输出选择	
A1-15	虚拟 VMO5 输出功能选择	出厂值	0
	设定范围	0: 与物理 MIx 内部短接 1~41: 见 P5 组物理 MO 输出选择	
A1-16	VMO1 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
A1-17	VMO2 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
A1-18	VMO3 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
A1-19	VMO4 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	
A1-20	VMO5 输出延迟时间	出厂值	0.0s
	设定范围	0.0s~3600.0s	

A1-21	VMO 输出端子有效状态选择		出厂值	00000
	设定范围	个位	VMO1	
		0	正逻辑	
		1	反逻辑	
		十位	VMO2 (0~1, 同个位)	
		百位	VMO3 (0~1, 同个位)	
		千位	VMO4 (0~1, 同个位)	
万位	VMO5 (0~1, 同个位)			

虚拟数字量输出功能，与控制板 MO 输出功能相似，可用于与虚拟数字量输入 VMIX 配合，实现一些简单的逻辑控制。

当虚拟 VMOx 输出功能选择为 0 时，VMO1~VMO5 的输出状态由控制板上的 MI1~MI5 输入状态确定，此时 VMOx 与 MIX 一一对应。

当虚拟 VMOx 输出功能选择为非 0 时，VMOx 的功能设置及使用方法，与 P5 组 MO 输出相关参数相同，请参考 P5 组相关参数说明。

同样的 VMOx 的输出有效状态可以选择正逻辑或者反逻辑，通过 A1-21 设置。

VMIX 的应用举例中，包含了 VMOx 的使用，敬请参

A2 组~A4 组 第 2 电机~第 4 电机参数

ACD600 可以在 4 个电机间切换运行，4 个电机可以分别设置电机铭牌参数、可以分别进行电机参数调谐、可以分别选择 VF 控制或矢量控制、可以分别设置编码器相关参数、可以单独设置与 VF 控制或矢量控制性能相关的参数。

A2、A3、A4 三组功能码分别对应电机 2、电机 3、电机 4，这三组参数在功能码编排上完全一致，这里只罗列 A2 组参数详细说明，A3、A4 两组参数不再罗列。

同时，A2 组的所有参数，其内容定义和使用方法均与第 1 电机的相关参数一致，这里就不再重复说明了，用户可以参考第 1 电机相关参数说明。

A2-00	电机类型选择		出厂值	0
	设定范围	0	普通异步电机	
		1	变频异步电机	
		2	永磁同步电机	
A2-01	额定功率		出厂值	机型确定
	设定范围		0.1kW~1000.0kW	
A2-02	额定电压		出厂值	机型确定
	设定范围		1V~2000V	

A2-03	额定电流	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01A~655.35A (变频器功率≤55kW) 0.1A~6553.5A (变频器功率>55kW)	
A2-04	额定频率	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01Hz~最大频率	
A2-05	额定转速	出厂值	机型确定
	设定范围	1rpm~65535rpm	
A2-06	异步电机定子电阻	出厂值	机型确定
	设定范围	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	
A2-07	异步电机转子电阻	出厂值	机型确定
	设定范围	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	
A2-08	异步电机漏感抗	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01mH~655.35mH (变频器功率≤55kW) 0.001mH~65.535mH (变频器功率>55kW)	
A2-09	异步电机互感抗	出厂值	机型确定
	设定范围	0.1mH~6553.5mH (变频器功率≤55kW) 0.01mH~655.35mH (变频器功率>55kW)	
A2-10	异步电机空载电流	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01A~A2-03 (变频器功率≤55kW) 0.1A~A2-03 (变频器功率>55kW)	
A2-16	同步电机定子电阻	出厂值	机型确定
	设定范围	0.001Ω~65.535Ω (变频器功率≤55kW) 0.0001Ω~6.5535Ω (变频器功率>55kW)	
A2-17	同步电机 D 轴电感	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01mH~655.35mH (变频器功率≤55kW) 0.001mH~65.535mH (变频器功率>55kW)	
A2-18	同步电机 Q 轴电感	出厂值	机型确定
	设定范围	0.01mH~655.35mH (变频器功率≤55kW) 0.001mH~65.535mH (变频器功率>55kW)	
A2-20	同步电机反电动势	出厂值	机型确定
	设定范围	0.1V~6553.5V	
A2-27	编码器线数	出厂值	2500
	设定范围	1~65535	

A2-28	编码器类型		出厂值	0
	设定范围	0	ABZ 增量编码器	
		1	UVW 增量编码器	
		2	旋转变压器	
		3	正余弦编码器	
	4	省线方式 UVW 编码器		
A2-29	速度反馈 PG 选择		出厂值	0
	设定范围	0	本地 PG	
		1	扩展 PG	
	2	PULSE 脉冲输入 (MI5)		
A2-30	ABZ 增量编码器 AB 相序		出厂值	0
	设定范围	0	正向	
		1	反向	
A2-31	编码器安装角		出厂值	0
	设定范围		0.0°~359.9°	
A2-32	UVW 编码器 UVW 相序		出厂值	0
	设定范围	0	正向	
		1	反向	
A2-33	UVW 编码器偏置角		出厂值	0.0°
	设定范围		0.0°~359.9°	
A2-34	旋转变压器极对数		出厂值	1
	设定范围		1~65535	
A2-36	保留		出厂值	0.0s
	设定范围		0.0: 不动作 0.1s~10.0s	
A2-37	调谐选择		出厂值	0
	设定范围	0	无操作	
		1	异步机静止调谐	
		2	异步机完整调谐	
		11	同步机静止调谐	
	12	同步机完整调谐		
A2-38	速度环比例增益 1		出厂值	30
	设定范围		1~100	
A2-39	速度环积分时间 1		出厂值	0.50s
	设定范围		0.01s~10.00s	

A2-40	切换频率 1		出厂值	5.00Hz
	设定范围		0.00~A2-43	
A2-41	速度环比例增益 2		出厂值	15
	设定范围		0~100	
A2-42	速度环积分时间 2		出厂值	1.00s
	设定范围		0.01s~10.00s	
A2-43	切换频率 2		出厂值	10.00Hz
	设定范围		A2-40~最大输出频率	
A2-44	矢量控制转差增益		出厂值	100%
	设定范围		50%~200%	
A2-45	速度环滤波时间常数		出厂值	0.000s
	设定范围		0.000s~0.100s	
A2-46	矢量控制过励磁增益		出厂值	64
	设定范围		0~200	
A2-47	速度控制方式下转矩上限源		出厂值	0
	设定范围	0	A2-48 设定	
		1	AVI	
		2	ACI	
		3	AI3	
		4	PULSE 设定	
		5	通讯设定	
		6	MIN (AVI, ACI)	
7	MAX (AVI, ACI)			
A2-48	速度控制方式下转矩上限数字设定		出厂值	150.0%
	设定范围		0.0%~200.0%	
A2-51	励磁调节比例增益		出厂值	2000
	设定范围		0~20000	
A2-52	励磁调节积分增益		出厂值	1300
	设定范围		0~20000	
A2-53	转矩调节比例增益		出厂值	2000
	设定范围		0~20000	
A2-54	转矩调节积分增益		出厂值	1300
	设定范围		0~20000	

A2-55	速度环积分属性		出厂值	0
	设定范围		个位：积分分离 0：无效 1：有效	
A2-56	同步机弱磁模式		出厂值	0
	设定范围	0	不弱磁	
		1	直接计算模式	
		2	自动调整模式	
A2-57	同步机弱磁深度		出厂值	100%
	设定范围		50%~500%	
2-58	最大弱磁电流		出厂值	50%
	设定范围		1%~300%	
A2-59	弱磁自动调整增益		出厂值	100%
	设定范围		10%~500%	
A2-60	弱磁积分倍数		出厂值	2
	设定范围		2~10	
A2-61	第 2 电机控制方式		出厂值	0
	设定范围	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	
A2-62	第 2 电机加减速时间选择		出厂值	0
	设定范围	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	
A2-63	第 2 电机转矩提升		出厂值	机型确定
	设定范围		0.0%：自动转矩提升 0.1%~30.0%	
A2-65	第 2 电机振荡抑制增益		出厂值	机型确定
	设定范围		0~100	

A5 组控制优化参数

A5-00	DPWM 切换上限频率	出厂值	12.00Hz
	设定范围		0.00Hz~15Hz

只对 VF 控制有效。

异步机 VF 运行时的发波方式确定，低于此数值为 7 段式连续调制方式，相反则为 5 段断续调制方式。

为 7 段式连续调制时变频器的开关损耗较大，但带来的电流纹波较小；5 段断续调制方式下开关损耗较小，电流纹波较大；但在高频率时可能导致电机运行的不稳定性，一般不需要修改。

关于 VF 运行不稳定性请参考功能码 P3-11，关于变频器损耗和温升请参考功能码 P0-15；

A5-01	PWM 调制方式		出厂值	0
	设定范围	0	异步调制	
		1	同步调制	

只对 VF 控制有效。

同步调制，指载波频率随输出频率变换而线性变化，保证两者的比值（载波比）不变，一般在输出频率较高时使用，有利于输出电压质量。

在较低输出频率时（100Hz 以下），一般不需要同步调制，因为此时载波频率与输出频率的比值比较高，异步调制优势更明显一些。

运行频率高于 85Hz 时，同步调制才生效，该频率以下固定为异步调制方式。

A5-02	死区补偿模式选择		出厂值	1
	设定范围	0	不补偿	
		1	补偿模式 1	
		2	补偿模式 2	

此参数一般不需要修改，只在输出电压波形质量有特殊要求，或者电机出现振荡等异常时，需要尝试切换选择不同的补偿模式。

大功率建议使用补偿模式 2。

A5-03	随机 PWM 深度		出厂值	0
	设定范围	0	随机 PWM 无效	
		1~10	PWM 载频随机深度	

设置随机 PWM，可以把单调刺耳的电机声音变得较为柔和，并能有利于减小对外的电磁干扰。当设置随机 PWM 深度为 0 时，随机 PWM 无效。调整随机 PWM 不同深度将得到不同的效果。

A5-04	快速限流使能		出厂值	1
	设定范围	0	不使能	
		1	使能	

启用快速限流功能，能最大限度的减小变频器出现过流故障，保证变频器不间断运行。

若变频器长时间持续处于快速限流状态，变频器有可能出现过热等损坏，这种情况是不允许的，所以变频器长时间快速限流时将报警故障 U-40，表示变频器过载并需要停机。

A5-05	电流检测补偿	出厂值	5
	设定范围	0~100	

用于设置变频器的电流检测补偿，设置过大可能导致控制性能下降。一般不需要修改。

A5-06	欠压点设置	出厂值	100.0%
	设定范围	60.0%~140.0%	

用于设置变频器欠压故障 U-09 的电压值，不同电压等级的变频器 100.0%，对应不同的电压点，分别为：

电压等级	欠压点基值
单相 220V	200V
三相 220V	200V
三相 380V	350V

A5-07	SVC 优化模式选择		出厂值	1
	设定范围	0	不优化	
		1	优化模式 1	
		2	优化模式 2	

优化模式 1：有较高转矩控制线性度要求时使用

优化模式 2：有较高速度平稳性要求时使用

A5-08	死区时间调整	出厂值	150%
	设定范围	100%~200%	

调整此值可以改善电压有效使用率，调整过小容易导致系统运行不稳定。

不建议用户修改。

A5-09	过压点设置	出厂值	2000.0V
	设定范围	200V~2500.0V	

用于设置变频器过压故障的电压值，不同电压等级出厂值分别为：

电压等级	过压点出厂值
单相 220V	400.0V
三相 220V	400.0V
三相 380V	810.0V

注：出厂值同时也为变频器内部过压保护的上限值，仅当 A5-09 设定值小于各电压等级出厂值时，该参数设置才生效。高于出厂值，以出厂值为准。

A6 组 AI 曲线设定

A6-00	AI 曲线 4 最小输入	出厂值	0.00V
	设定范围	-10.00V~A6-02	
A6-01	AI 曲线 4 最小输入对应设定	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
A6-02	AI 曲线 4 拐点 1 输入	出厂值	3.00V
	设定范围	A6-00~A6-04	
A6-03	AI 曲线 4 拐点 1 输入对应设定	出厂值	30.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
A6-04	AI 曲线 4 拐点 2 输入	出厂值	6.00V
	设定范围	A6-02~A6-06	
A6-05	AI 曲线 4 拐点 2 输入对应设定	出厂值	60.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
A6-06	AI 曲线 4 最大输入	出厂值	10.00V
	设定范围	A6-06~10.00V	
A6-07	AI 曲线 4 最大输入对应设定	出厂值	100.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
A6-08	AI 曲线 4 最小输入	出厂值	0.00V
	设定范围	-10.00V~A6-10	
A6-09	AI 曲线 5 最小输入对应设定	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
A6-10	AI 曲线 5 拐点 1 输入	出厂值	3.00V
	设定范围	A6-08~A6-12	
A6-11	AI 曲线 5 拐点 1 输入对应设定	出厂值	30.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
A6-12	AI 曲线 5 拐点 2 输入	出厂值	6.00V
	设定范围	A6-10~A6-14	
A6-13	AI 曲线 5 拐点 2 输入对应设定	出厂值	60.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	

A6-14	AI 曲线 5 最大输入	出厂值	10.00V
	设定范围	A6-14~10.00V	
A6-15	AI 曲线 5 最大输入对应设定	出厂值	100.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	

曲线 4 和曲线 5 的功能与曲线 1~曲线 3 类似，但是曲线 1~曲线 3 为直线，而曲线 4 和曲线 5 为 4 点曲线，可以实现更为灵活的对应关系。图 6-33 为曲线 4~曲线 5 的示意图。

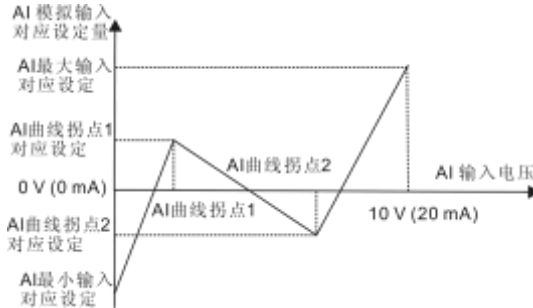


图 6-33 曲线 4 和曲线 5 示意图

曲线 4 与曲线 5 设置时需注意，曲线的最小输入电压、拐点 1 电压、拐点 2 电压、最大电压必须依次增大。

AI 曲线选择 P4-33，用于确定模拟量输入 AVI，ACI，AI3 如何在 5 条曲线中选择。

A6-24	AVI 设定跳跃点	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
A6-25	AVI 设定跳跃幅度	出厂值	0.5%
	设定范围	0.0%~100.0%	
A6-26	ACI 设定跳跃点	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
A6-27	ACI 设定跳跃幅度	出厂值	0.5%
	设定范围	0.0%~100.0%	
A6-28	AI3 设定跳跃点	出厂值	0.0%
	设定范围	-100.0%~100.0%	
A6-29	AI3 设定跳跃幅度	出厂值	0.5%
	设定范围	0.0%~100.0%	

ACD600 的模拟量输入 AVI~AI3，均具备设定值跳跃功能。

跳跃功能是指，当模拟量对应设定在跳跃点上下区间变化时，将模拟量对应设定值固定为跳跃点的值。

例如：模拟量输入 AVI 的电压在 5.00V 上下波动，波动范围为 4.90V~5.10V，AVI 的最小输入 0.00V 对应 0.0%，最大输入 10.00V 对应 100.0%，那么检测到的 AVI 对应设定在 49.0%~51.0%之间波动。

设置 AVI 设定跳跃点 A6-24 为 50.0%，设置 AVI 设定跳跃幅度 A6-25 为 1.0%，则上述 AVI 输入时，经过跳跃功能处理后，得到的 AVI 输入对应设定固定为 50.0%，AVI 被转变为一个稳定的输入，消除了波动。

A7 组用户可编程功能

参见《用户可编程控制卡》补充说明书。

A8 组点对点通讯

A8-00	点对点通讯有效选择	出厂值	0
	设定范围	0: 无效; 1: 有效	

选择点对点通讯功能是否有效

点对点通讯指两台或多台 ACD600 变频器之间的直接数据通讯，采用 CANlink 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 CANlink 卡相连时，末端变频器的 CANlink 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 CANlink 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 Pd-00 设定。

A8-01	主从选择	出厂值	0
	设定范围	0: 主机; 1: 从机	

用来选择变频器为主机还是从机

点对点通讯时，仅仅需要设定 CANlink 通讯波特率，通讯地址根据当前为主机或从机自动分配

A8-02	从机命令跟随	出厂值	0
	设定范围	0: 从机不跟随主机命令 1: 从机跟随主机命令	

当为主从控制的从机且 P0-02 设定为 2；通讯控制时，如果该值设定为 1，则从机跟随主机的运行命令一起运行/停机。

A8-03	从机接收数据作用选择	出厂值	0
	设定范围	0: 转矩给定 1: 频率给定	

从机接收主机发送值后的使用方式，可以选择作为从机的转矩给定或频率给定。

从机接收数据作为转矩给定或频率给定时，分别需要将频率源或转矩源设定为通讯给定。当为点对点通讯从机且接收数据作用为转矩给定时，需要用户设定转矩来源为通讯，此时点对点通讯从机接收数据 100.00%是指相对 200.0%转矩给定的百分比，与 A0-03 无关。

在从机零偏为 0.00%，增益为 1.00 的情况下，相当于直接将主机的输出转矩作为从机的目标转矩。

当为点对点通讯从机且数据作用为频率给定时，需要用户设定频率来源为通讯，此时点对点通讯从机接收数据 100.00%是指相对最大频率 P0-10 的百分比。

例如，需要实现负荷均衡的场合，可以按如下方式实现：

主机：

A0-00=0；运行于速度模式

A8-00=1；点对点通讯有效

A8-01=0；点对点通讯主机

A8-02=0；主机发送输出转矩

从机：

A0-00=1；运行于转矩模式

A8-00=1；点对点通讯有效

A8-01=1；点对点通讯从机

A8-03=0；从机接收数据作为转矩给定

A8-01=5；转矩控制时转矩来源选择为通讯

A8-04	接收数据零偏（转矩）	出厂值	0.00%
	设定范围	-100.00%~100.00%	
A8-05	接收数据增益（转矩）	出厂值	1.00
	设定范围	-10.00~10.00	

上述 2 个功能参数主要是对接收数据进行修正，用于用户自定义主机和从机之间的频率或转矩指令的关系。

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 Y 表示，则实际使用的数据 $y=kx+b$ 。

范围为 -100.00%~100.00%

A8-06	点对点通讯中断检测时间	出厂值	1.0s
	设定范围	0.0s~10.0s	

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。

A8-07	点对点通讯主机数据发送周期	出厂值	0.001s
	设定范围	0.001s~10.000s	

AC组 AIA0 校正

AC-00	AVI 实测电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	0.500V~4.000V	
AC-01	AVI 显示电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	0.500V~4.000V	
AC-02	AVI 实测电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	6.000V~9.999V	
AC-03	AVI 显示电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	6.000V~9.999V	
AC-04	ACI 实测电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	0.500V~4.000V	
AC-05	ACI 显示电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	0.500V~4.000V	
AC-06	ACI 实测电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	6.000V~9.999V	
AC-07	ACI 显示电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	-9.999V~10.000V	
AC-08	AI3 实测电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	-9.999V~10.000V	
AC-09	AI3 显示电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	-9.999V~10.000V	
AC-10	AI3 实测电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	-9.999V~10.000V	
AC-11	AI3 显示电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	-9.999V~10.000V	

该组功能码，用来对模拟量输入 AI 进行校正，以消除 AI 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 H0 组 AI 校正前电压（H0-21、H0-22、H0-23）显示。

校正时，在每个 AI 输入端口各输入两个电压值，并分别把万用表测量的值与 H0 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 AI 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 AVI 为例，现场校正方式如下：

给定 AVI 电压信号（2V 左右）

实际测量 AVI 电压值，存入功能参数 AC-00

查看 H0-21 显示值，存入功能参数 AC-01

给定 AVI 电压信号（8V 左右）

实际测量 AVI 电压值，存入功能参数 AC-02

查看 H0-21 显示值，存入功能参数 AC-03

校正 AC1 和 AI3 时，实际采样电压查看位置分别为 H0-22、H0-23

对于 AVI、AC1，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

AC-12	A01 目标电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	0.500V~4.000V	
AC-13	A01 实测电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	0.500V~4.000V	
AC-14	A01 目标电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	6.000V~9.999V	
AC-15	A01 实测电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	6.000V~9.999V	
AC-16	A02 目标电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	0.500V~4.000V	
AC-17	A02 实测电压 1	出厂值	出厂校正
	设定范围	0.500V~4.000V	
AC-18	A02 目标电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	6.000V~9.999V	
AC-19	A02 实测电压 2	出厂值	出厂校正
	设定范围	6.000V~9.999V	

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。

H0 组监视参数组

H0 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 $0 \times 7000 \sim 0 \times 7040$

其中，H0-00~H0-31 是 P7-03 和 P7-04 中定义的运行及停机监视参数。

具体参数功能码、参数名称及最小单位参见表 5-2（第 114 页）。

H0-00	运行频率	显示范围	0.00~320.00Hz(P0-22=2)
H0-01	设定频率		0.00~320.0Hz(P0-22=1)

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 H0-19

H0-02	母线电压	显示范围	0.0V~3000.0V
-------	------	------	--------------

显示变频器母线电压值

H0-03	输出电压	显示范围	0.0V~1140V
-------	------	------	------------

显示运行时变频器输出电压值

H0-04	输出电流	显示范围	0.00A~655.35A(变频器功率=55KW) 0.0A~655.3A(变频器功率>55KW)
-------	------	------	--

显示运行时变频器输出电流值

H0-05	输出功率	显示范围	0~32767
-------	------	------	---------

显示运行时变频器输出功率值

H0-06	输出转矩	显示范围	-200.0%~200.0%
-------	------	------	----------------

显示运行时变频器输出转矩值

H0-07	MI 输入状态	显示范围	0~32767
-------	---------	------	---------

显示当前 MI 端子输入状态值。转化为二进制数据后，每 bit 位对应一个 MI 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
MI1	MI2	MI3	MI4
Bit4	Bit5	Bit6	Bit7
MI5	MI6	MI7	MI8
Bit8	Bit9	Bit10	Bit11
MI9	MI10	MI11	MI12
Bit12	Bit13	Bit14	Bit15
MI13	MI14	MI15	

H0-08	MO 输出状态	显示范围	0~1023
-------	---------	------	--------

显示当前 MO 端子输出状态值。转化为二进制数据后，每 bit 位对应一个 MO 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
MO3	继电器 1	继电器 2	MO1
Bit4	Bit5	Bit6	Bit7
MO2	VMO1	VMO2	VMO3
Bit8	Bit9	Bit10	Bit11
VMO4	VMO5		

H0-10	ACI 电压 (V) / 电流 (mA)	显示范围	0.00V~10.57V 0.00mA~20.00mA
-------	----------------------	------	--------------------------------

当 P4-40 设定为 0 时，ACI 采样数据显示单位为电压 (V)

当 P4-40 设定为 1 时，ACI 采样数据显示单位为电流 (mA)

H0-14	负载速度显示	显示范围	0~65535
-------	--------	------	---------

显示值见 P7-12 描述

H0-15	PID 设定	显示范围	0~65535
H0-16	PID 反馈	显示范围	0~65535
H0-18	PULSE 输入脉冲频率	显示范围	0.00KHz~100.00KHz

显示 MI5 高速脉冲采样频率，最小单位为 0.01KHz

H0-19	反馈速度	显示范围	-320.00Hz~320.00Hz -3200.0Hz~3200.0Hz
-------	------	------	--

显示变频器实际输出频率

当 P0-22(频率指令分辨率)为 1 时，显示范围为-3200.00Hz~3200.0Hz

当 P0-22(频率指令分辨率)为 2 时，显示范围为-320.00Hz~320.00Hz

H0-20	剩余运行时间	显示范围	0.00KHz~100.00KHz
-------	--------	------	-------------------

显示定时运行时，剩余运行时间

定时运行介绍见参数 P8-42~P8-44 介绍

H0-21	AVI 校正前电压	显示范围	0.00V~10.57V
H0-22	ACI 校正前电压	显示范围	0.00V~10.57V
H0-23	AI3 校正前电压	显示范围	-10.57V~10.57V

显示模拟输入采样电压实际值。

实际使用的电压经过了线性校正，以使得采样电压与实际输入电压偏差更小。

实际使用的校正电压见 H0-09、H0-10、H0-11，校正方式见 AC 组介绍

H0-24	线速度	显示范围	0~65535 米/分钟
-------	-----	------	--------------

显示 M15 高速脉冲采样的线速度，单位为米/分钟

根据每分钟实际样脉冲个数和 PB-07(每米脉冲数)，计算该线速度值

H0-27	PULSE 输入脉冲频率	显示范围	0~65535Hz
-------	--------------	------	-----------

显示 M15 高速脉冲采样频率，单位为 1Hz。与 H0-18 为同一数据，仅仅是显示的单位不同。

H0-28	通讯设定值	显示范围	-100.00%~100.00%
-------	-------	------	------------------

显示通过通讯地址 0×1000 写入的数据

H0-29	编码器反馈速度	显示范围	-320.00Hz~320.00Hz -3200.0Hz~3200.0Hz
-------	---------	------	--

显示由编码器实际测得的电机运行频率。

当 P0-22(频率指令分辨率)为 1 时，显示范围为-3200.0Hz~3200.0Hz

当 P0-22(频率指令分辨率)为 2 时，显示范围为-320.00Hz~320.00Hz

H0-30	主频率 X 显示	显示范围	0.00Hz~3200.0Hz 0.0Hz~3200.0Hz
-------	----------	------	-----------------------------------

显示主频率源 X 频率设定

当 P0-22(频率指令分辨率)为 1 时，显示范围为-3200.0Hz~3200.0Hz

当 P0-22(频率指令分辨率)为 2 时，显示范围为-320.00Hz~320.00Hz

H0-31	辅助频率 Y 显示	显示范围	0.00Hz~3200.0Hz 0.0Hz~3200.0Hz
-------	-----------	------	-----------------------------------

显示辅助频率源 Y 频率设定

当 P0-22(频率指令分辨率)为 1 时，显示范围为-3200.0Hz~3200.0Hz

当 P0-22(频率指令分辨率)为 2 时，显示范围为-320.00Hz~320.00Hz

H0-33	同步机转子位置	显示范围	0.0°~359.9°
-------	---------	------	-------------

显示同步机转子位置

H0-34	电机温度值	显示范围	0°~200°C
-------	-------	------	----------

显示通过 AI3 采样的电机温度值

电机温度检测见 P9-56 介绍

H0-35	目标转矩	显示范围	-200.0%~200.0%
-------	------	------	----------------

显示当前转矩上限设定值

H0-36	旋变位置	显示范围	0~4095
-------	------	------	--------

显示旋变当前位置信号

H0-37	功率因素角度	显示范围	0.1°
-------	--------	------	------

显示当前运行的功率因素角度

H0-38	ABZ 因素	显示范围	0~65535
-------	--------	------	---------

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

H0-39	VF 分离目标电压	显示范围	0V~电机额定电压
H0-40	VF 分离输出电压	显示范围	0V~电机额定电压

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 P3 组相关介绍

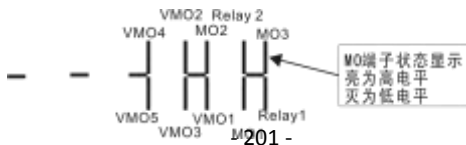
H0-41	MI 输入状态直观显示	显示范围	-
-------	-------------	------	---

直观显示 MI 端子状态，其显示格式如下：



H0-42	MO 输入状态直观显示	显示范围	-
-------	-------------	------	---

直观显示 MO 端子输出状态，其显示格式如下：



H0-43	MI 功能状态直观显示 1	显示范围	-
-------	---------------	------	---

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：



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

H0-44	MI 功能状态直观显示 2	显示范围	-
-------	---------------	------	---

直观显示端子功能 41~59 是否有效

显示方式与 H0-43 类似

数码管从右到左分别代表功能 41~48、49~56、57~59

H0-58	Z 信号计数器	显示范围	0~65535-
-------	---------	------	----------

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

H0-59	设定频率	显示范围	-100.00%~100.00%
H0-60	运行频率	显示范围	-100.00%~100.00%

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）

H0-61	变频器运行状态	显示范围	0~65535-
-------	---------	------	----------

显示变频器运行状态信息

数据定义格式如下：

H0-61	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	
H0-62	当前故障编码	显示范围	0~99

显示当前故障编码

H0-63	点对点通讯发送值	显示范围	-100.00%~100.00%
H0-64	点对点通讯接收值	显示范围	-100.00%~100.00%

显示点对点通讯有效时通讯数据。H0-63 为主机发送的数据值，H0-64 为从机接收的数据值

H0-65	转矩上限	显示范围	-200.00%~200.00%
-------	------	------	------------------

显示当前给定转矩上限

第七章 EMC（电磁兼容性）

7.1 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而且能稳定实现其功能的能力。

7.2 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。

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（对应用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 GB/T12668.3 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。

7.3 EMC 指导

7.3.1 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。

7.3.2 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) 对于电机电缆长度超过 100m 的，要求加装输出滤波器或电抗器。

7.3.3 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。

7.3.4 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

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。

7.3.5 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。

7.3.6 电源输入端加装 EMC 输入滤波器注意事项：



注意：

1) 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。

4) 电机电缆过长时，由于分布电容的影响，易产生电气谐振，从而引起电机绝缘破坏或产生较大漏电流使变频器过流保护。电机电缆长度大于 100m 时，须在变频器附近加装交流输出电抗器。

第八章故障诊断及对策

8.1 故障报警及对策

ACD600 变频器共有 99 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。

21 项警示信息中 U-22 为硬件过流或过压信号，大部分情况下硬件过压故障造成 U-22 报警。

故障名称	操作面板显示	故障原因排查	故障处理对策
逆变单元保护	U-01	<ol style="list-style-type: none"> 变频器输出回路短路 电机和变频器接线过长 模块过热 变频器内部接线松动 主控板异常 驱动板异常 逆变模块异常 	<ol style="list-style-type: none"> 排除外围故障 加装电抗器或输出滤波器 检查风道是否堵塞、风扇是否正常工作并排除存在问题 插好所有连接线 寻求技术支持 寻求技术支持 寻求技术支持
加速过电流	U-02	<ol style="list-style-type: none"> 变频器输出回路存在接地或短路 控制方式为矢量且没有进行参数辨识 加速时间太短 手动转矩提升或 V/F 曲线不合适 电压偏低 对正在旋转的电机进行启动 加速过程中突加负载 变频器选型偏小 	<ol style="list-style-type: none"> 排除外围故障 进行电机参数辨识 增大加速时间 调整手动提升转矩或 V/F 曲线 将电压调至正常范围 选择转速追踪启动或等电机停止后再启动 取消突加负载 选用功率等级更大的变频器
减速过电流	U-03	<ol style="list-style-type: none"> 变频器输出回路存在接地或短路 控制方式为矢量且没有进行参数辨识 减速时间太短 电压偏低 减速过程中突加负载 没有加装制动单元和制动电阻 	<ol style="list-style-type: none"> 排除外围故障 进行电机参数辨识 增大减速时间 将电压调至正常范围 取消突加负载 加装制动单元及电阻
恒速过电流	U-04	<ol style="list-style-type: none"> 变频器输出回路存在接地或短路 控制方式为矢量且没有进行参数辨识 电压偏低 运行中是否有突加负载 变频器选型偏小 	<ol style="list-style-type: none"> 排除外围故障 进行电机参数辨识 将电压调至正常范围 取消突加负载 选用功率等级更大的变频器
加速过电压	U-05	<ol style="list-style-type: none"> 输入电压偏高 加速过程中存在外力拖动电机运行 加速时间过短 没有加装制动单元和制动电阻 	<ol style="list-style-type: none"> 将电压调至正常范围 取消此外动力或加装制动电阻 增大加速时间 加装制动单元及电阻
减速过电压	U-06	<ol style="list-style-type: none"> 输入电压偏高 减速过程中存在外力拖动电机运行 减速时间过短 没有加装制动单元和制动电阻 	<ol style="list-style-type: none"> 将电压调至正常范围 取消此外动力或加装制动电阻 增大减速时间 加装制动单元及电阻

故障名称	操作面板显示	故障原因排查	故障处理对策
恒速过电压	U-07	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、取消此外力或加装制动电阻
控制电源故障	U-08	1、输入电压不在规范规定的范围内	1、将电压调至规范要求的范围内
欠压故障	U-09	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
变频器过载	U-10	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
电机过载	U-11	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
输入缺相	U-12	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
输出缺相	U-13	1、变频器到电机的引线不正常 2、电机运行时变频器三相输出不平衡 3、驱动板异常 4、模块异常	1、排除外围故障 2、检查电机三相绕组是否正常并排除故障 3、寻求技术支持 4、寻求技术支持
模块过热	U-14	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
外部设备故障	U-15	1、通过多功能端子 MI 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
通讯故障	U-16	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
接触器故障	U-17	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
电流检测故障	U-18	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
电机调谐故障	U-19	1、电机参数未铭牌设置 2、参数辨识过程超时	1、根据铭牌正确设定电机参数 2、检查变频器到电机引线

故障名称	操作面板显示	故障原因排查	故障处理对策
码盘故障	U-20	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
EEPROM 读写故障	U-21	1、EEPROM 芯片损坏	1、更换主控板
变频器硬件故障	U-22	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
对地短路故障	U-23	1、电机对地短路	1、更换电缆或电机
用户自定义故障 1	U-27	1、通过多功能端子 MI 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	1、复位运行 2、复位运行
用户自定义故障 2	U-28	1、通过多功能端子 MI 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
累计上电时间到达故障	U-29	1、累计上电时间达到设定值	1、使用参数初始化功能清除记录信息
掉载故障	U-30	1、变频器运行电流小于 P9-64	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
运行时 PID 反馈丢失故障	U-31	1、PID 反馈小于 PA-26 设定值	1、检查 PID 反馈信号或设置 PA-26 为一个合适值
逐波限流故障	U-40	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
运行时切换电机故障	U-41	1、在变频器运行过程中通过端子更改当前电机选择	1、变频器停机后再进行电机切换操作
速度偏差过大故障	U-42	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、P9-70 设置不合理	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
电机过速度故障	U-43	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	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	操作面板显示	故障原因排查	故障处理对策
电机过温故障	U-45	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
初始位置错误	U-51	1、电机参数与实际偏差太大	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

8.2 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； 控制板与驱动板、键盘之间连线断；	检查输入电源； 检查母线电压； 重新拔插 8 芯和 60 芯排线； 寻求厂家服务；
2	上电显示 8.8.8.8.8	驱动板与控制板之间的连接接触不良； 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 8 芯和 60 芯排线； 寻求厂家服务；
3	上电显示 “U-23”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“8.8.8.8.8”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 U-14 (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 (热电偶或其他)	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)； 驱动板与控制板连接接触不良； 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	MI 端子失效。	参数设置错误； 外部信号错误； PLC 与 +24V 短接片松动； 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 PLC 与 +24V 短接片； 寻求厂家服务；

序号	故障现象	可能原因	解决方法
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 U-17	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；

附录 A: 多功能 I/O 扩展卡 D60I02

A.1 概述

D60I02 卡是科润技术推出的与 ACD600 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	2 路数字信号输入	
	1 路模拟电压信号输入	支持 -10V~10V 电压输入信号
输出端子	1 路继电器信号输出	
	1 路数字信号输出	
通讯	CAN 通讯接口	支持 CANlink 通讯协议

A.2 机械安装与控制端子功能说明

1、安装方式、控制端子功能定义、拨码开关说明分别见附录 A 图 1、图 2、表 1、表 2

- 1) 请在变频器完全断电情况下安装;
- 2) 对准 I/O 扩展卡和变频器控制板的扩展卡接口和定位孔;
- 3) 用螺丝固定。

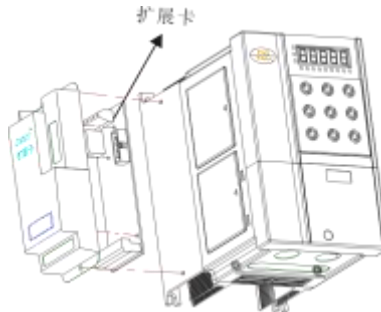


图 1 IO 扩展卡安装方式(E22 专用)

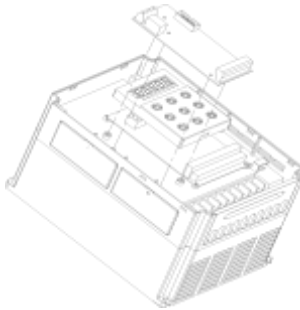


图 2 IO 扩展卡其他壳体安装方式

2、控制端子功能说明：

附录 A：表 1 控制端子功能说明

类别	端子符号	端子名称	功能说明
电源	+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
	PLC	数字输入电源端子	出厂时 PLC 与“+24V”已用跳线 J8 连接 当要用外部电源时，PLC 需与外部电源连接，且必须把 J8 取掉。
模拟输入	AI3-PGND	模拟量输入端子 3	1、光耦隔离输入，可接受差分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、用拨码开关 S1 决定输入方式，不能多种功能同时使用
功能数字输入端子	MI9-COM	数字输入 9	1、光耦隔离，兼容双极性输入 2、输入阻抗：2.4kΩ 3、电平输入时电压范围：9~30V
	MI10-COM	数字输入 10	
数字输出	MO2-COM	数字输出 2	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，默认内部通过 J7 连接，当 MO2 想用外部电源驱动时，必须断开 J7。
继电器输出 (RELAY2)	PA-PB	常闭端子	触点驱动能力： AC250V，3A，COSφ=0.4。 DC30V，1A
	PA-PC	常开端子	
CAN 通讯	CANH/CANL	通讯接口端子	CANlink 协议通讯输入端子，隔离输入

附录 A：表 2 跳线描述

跳线号	描述
J4	CAN 终端匹配电阻选择
J7	CME 连接方式选择
J8	PLC 连接方式选择
S1	AI3、PT100、PT1000 功能选择

在使用 CANlink 通讯时，如果是末端的变频器，则应接通终端电阻（跳线 J4）

附录 B：简易型 IO 扩展卡（D60IO1）使用说明

B.1 概述

多功能 IO 扩展卡（D60IO1）的简化版，提供 3 路 MI，1 路 AO2 输出。

B.2 机械安装与控制端子功能说明

1、安装方式，外观、接线端子功能说明分别见附录 B 图 1、表 1；

- 1) 请在变频器完全断电的情况下拆装；
- 2) 对准 I/O 扩展卡和变频器控制板的扩展卡接口和定位孔；
- 3) 用 PCB 板隔离柱固定通讯卡，如图所示。

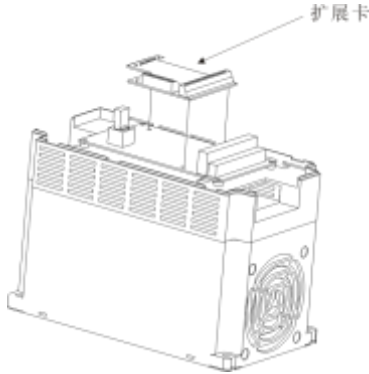


图 1 D60IO1 安装方式

2、接线端子功能定义说明：

附录 B：表 1 接线端子功能说明

类别	端子符号	端子名称	功能说明
电源	+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
功能数字输入端子	MI6-COM	数字输入 6	1、光耦隔离，兼容双极性输入 2、输入阻抗：MI6、MI7、MI8 为 2.4k Ω 3、电平输入时电压范围：9~30V 4、MI6、MI7、MI8 为普通输入端子，输入频率 <100Hz；
	MI7-COM	数字输入 7	
	MI8-COM	数字输入 8	
模拟输出	AO2-GND	模拟输出 2	1、输出电压量的规格：0V~10V 2、输出电流量的规格：0mA~20mA

附录 C：485 通讯扩展卡（D60RS485）使用说明

（全系列通用）

C.1 概述

专为 ACD600 系列变频器提供 485 通讯功能而专门研制，采用隔离方案，电气参数符合国际标准，用户可根据需要选用，以实现远程串口方式控制变频器运行及参数设定等功能；

通讯卡的详情请参考《ACD600 串行通讯协议》，您可以和当地办事处或者代理商联系。

C.2 机械安装与控制端子功能说明

1、安装方式与附录 B：简易型 IO 扩展卡（D60IO1）相同，接线端子功能说明及拨码定义分别见表 1、表 2。

2、接线端子功能说明：

表 1 控制端子功能说明

类别	端子符号	端子名称	功能说明
485 通讯（CN1）	485+/485-	通讯接口端子	485 通讯输入端子，隔离输入
	COM	485 通讯电源地	电源为隔离电源

3、拨码开关描述：

表 2 拨码开关描述

拨码号	描述
J1	485 终端匹配电阻选择

注意

- 1、在使用 CANopen 通讯时，如果是末端的变频器，则应接通终端电阻（拨码开关 J1）
- 2、为避免通讯信号受外界干扰，通讯连线建议使用双绞线，尽量避免使用平行线；

附录 D: PG 卡 1 (D60PG1) 使用说明

D.1 概述

ACD600 配备了编码器扩展卡（即 D60PG1），作为选配件使用，是变频器做闭环矢量控制的必选件，具体型号如下：

选配件	描述	其他
D60PG1	开路集电极或推挽输出编码器接口卡，提供 15V 电源	端子接线

D.2 机械安装与控制端子功能说明

- 1) 安装方式与附录 B：简易型 I/O 扩展卡 (D60I01) 相同，规格及接线端子信号定义，拨码开关说明分别为附录 D、表 1：
- 2) 请在变频器完全断电情况下拆装 PG 卡；
- 3) 编码器扩展卡规格及接线端子信号定义如下：

附录 D：表 1 规格及接线端子信号定义说明

PG 卡 1 (D60PG1)		
D60PG1 规格		
用户接口	直插端子台	
间距	3.81mm	
螺钉	一字或十字	
拔插	是	
线规	16-26AWG	
最大速率	100KHz	
ACD60PG5 端子说明		
序号	标号	描述
1	A	编码器输出 A 信号
2	B	编码器输出 B 信号
3	Z	编码器输出 Z 信号
4	15V	对外提供 15V/100mA 电源
5	COM	电源地
6	A1	PG 卡 1: 1 反馈输出 A 信号
7	B1	PG 卡 1: 1 反馈输出 B 信号

附录 E：多功能 PG1、485 扩展卡（D60PG1485）使用说明

E.1 概述

D60PG1485 扩展卡为 ACD600 系列变频器提供数字输入和模拟电压输出端子；扩展卡具有开路集电极或推挽输出编码器接口卡功能，可提供 15V 电源；并且带有隔离的 MODBUS 通讯功能。

该卡集成通讯接口：

项目	规格	描述
输入端子	3 路数字信号输入	
输出端子	1 路模拟信号输出	
通讯	RS-485 通讯接口	带隔离的 MODBUS 通讯
ABZ 编码器	OC 输入 PG 卡，带 1：1 分频输出	开路集电极或推挽输出编码器接口卡

E.2 机械安装与控制端子功能说明

1、安装方式与附录 B：简易型 I0 扩展卡（D60I01）相同，控制端子功能定义、拨码开关说明分别为附录 B 表 1、表 2

2、控制端子功能说明：

附录 B：表 1 控制端子功能说明

类别	端子符号	端子名称	功能说明
电源	+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
功能数字输入端子	MI6-COM	数字输入 6	1、光耦隔离，兼容双极性输入 2、输入阻抗：2.4kΩ 3、电平输入时电压范围：9~30V
	MI7-COM	数字输入 7	
	MI8-COM	数字输入 8	
模拟输出	AO2-GND	模拟输出 2	1、输出电压量的规格：0V~10V 2、输出电流量的规格：0mA~20mA
RS485 通讯	485+/485-	485 通讯接口端子	Modbus-RTU 协议通讯的输入、输出信号端子，隔离输入
	COM	485 通讯隔离电源地	

3、拨码开关说明如下：

附录 B：表 2 拨码开关描述

拨码开关	描述
J3	AO2 输出选择-电压、电流
J1	RS485 终端匹配电阻选择
J8	MI 连接方式选择

4、编码器说明如下：

附录 B：表 3 规格及接线端子信号定义说明

D60PG485 卡规格		
用户接口	直插端子台	
间距	3.81mm	
螺钉	一字或十字	
拔插	是	
线规	16-26AWG	
最大速率	100KHz	
D60PG485 卡端子说明		
序号	标号	描述
1	A	编码器输出 A 信号
2	B	编码器输出 B 信号
3	Z	编码器输出 Z 信号
4	+15V	对外提供 15V/100mA 电源
5	COM	电源地
6	A1	PG 卡 1: 1 反馈输出 A 信号
7	B1	PG 卡 1: 1 反馈输出 B 信号

附录 F：ACD600 通讯数据地址定义

ACD600 系列变频器支持 Modbus、CANopen 两种通讯协议，用户可编程卡和点对点通讯属于 CANlink 协议的衍生，上位机通过这些通讯协议可以实现对变频器的控制、监视及功能参数修改查看操作。

ACD600 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。

F.1 ACD600 功能码数据

功能码数据为变频器的重要设置参数，ACD600 有 P 组和 A 组功能参数，参数群组如下：

ACD600. 功能码数据	P 组（可读写）	P0、P1、P2、P3、P4、P5、P6、P7、P8、P9、PA、PB、PC、PD、PE、PF
	A 组（可读写）	A0、A1、A2、A3、A4、A5、A6、A7、A8、A9、AA、AB、AC、AD、AE、AF

功能码数据通讯地址定义如下：

1、 当为通讯读取功能码数据时

对于 P0-PP、A0-AF 组功能码数据，其通讯地址高十六位直接为功能组编号，低十六位直接为功能码在功能组中序号，举例如下：

P0-16 功能参数，其通讯地址为 F010H，其中 F0H 代表 P0 组功能参数，10H 代表功能组中序号 16 的十六进制数据格式。

AC-08 功能参数，其通讯地址为 AC08，其中 ACH 代表 AC 组功能参数，08H 代表功能码在功能组中序号 8 的十六进制数据格式。

2、 当为通讯写入功能码数据时

对于 P0-PF 组功能码数据，其通讯地址高十六位，根据是否写入 EEPROM，区分为 00-0F 或 P0-PF，低十六位直接为功能码在功能组中序号，举例如下：

写功能在参数 P0-16

不需要写入 EEPROM 时，其通讯地址为 0010H

需要写入 EEPROM 时，其通讯地址为 P010H

对于 A0-AF 组功能码数据，其通讯地址高十六位，根据是否需要写入 EEPROM，区分为 10-4F 或 A0-AF，低十六位直接为功能码在功能组中序号，举例如下：

写功能参数 AC-08

不需要写入 EEPROM 时，其通讯地址为 4C08H

需要写入 EEPROM 时，其通讯地址为 AC08H

F.2 ACD600 非功能码数据

ACD600. 非功能码数据	状态数据 (可读)	H 组监视参数、变频器故障描述、变频器运行状态
	控制参数 (可写)	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 (DOP) 输出控制、参数初始化

1、 状态数据

状态数据分为 H 组监视参数、变频器故障描述、变频器运行状态

H 组参数监视参数

H 组监视数据描述见第五章、第六章相关描述，其地址定义如下：

H0-HF，其通讯地址高十六位为 70~7F，低十六位为监视参数在组中的序号，举例如下：

H0-11，其通讯地址为 700BH

变频器故障描述

通讯读取变频器故障时，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 P9-14 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，通讯地址因定为 3000H，上位机通过读取该地址数据，可以获取当前变频器运行状态信息，定义如下：

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

2、 控制参数

控制参数分为控制命令、数字输出端子控制、模拟输出 AO1 控制、模拟输出 AO2 控制、高速脉冲 (DOP) 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

通讯设定值主要用户 ACD600 中频率源、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: MO1 输出控制 BiT1: MO2 输出控制 BiT2: RELAY1 输出控制 BiT3: RELAY2 输出控制 BiT4: DOR 输出控制 BiT5: VMO1 BiT6: VMO2 BiT7: VMO3 BiT8: VMO4 BiT9: VMO5

模拟量输出 AO1、AO2, 高速脉冲输出 DOP 控制

当模拟量输出 AO1、AO2, 高速脉冲输出 DOP 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	
DOP	2004H	

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，则首先需要通过进行密码校验，校验通过后，在 30 秒后，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

附录 G：ACD600Modbus 通讯协议

ACD600 系列变频器提供 RS485 通信接口，并支持 Modbus-RTU 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。

G.1 协议内容

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

G.1.1 应用方式

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

G.1.2 总线结构

1、硬件接口

需在变频器上插入 D60RS485 扩展卡硬件。

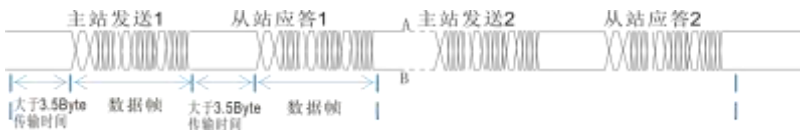
2、拓扑结构

单主机多从机系统。网络中每一个通讯设备都有一个唯一的从站地址，其中有一个设备作为通讯主机（常为平 PC 上位机、PLC、HMI 等），主机发动通讯，对从机进行参数读取或写操作，其它设备在为通讯从机，响应主机对本机的询问或通讯操作。在同一时刻只能有一个设备发送数据，而其他设备处于接收状态。

从机地址的设定范围为 1~247，0 为广播通信地址。网络中的从机地址必须是唯一的。

3、通讯传输方式

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

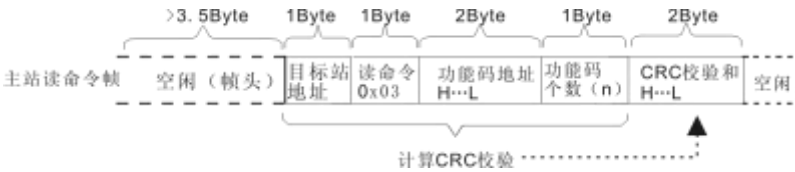


ACD600 系列变频器内置的通信协议是 Modbus-RTU 从机通信协议，可响应主机的“查询/命令”，或根据主机的“查询/命令”做出相应的动作，并通讯数据应答。

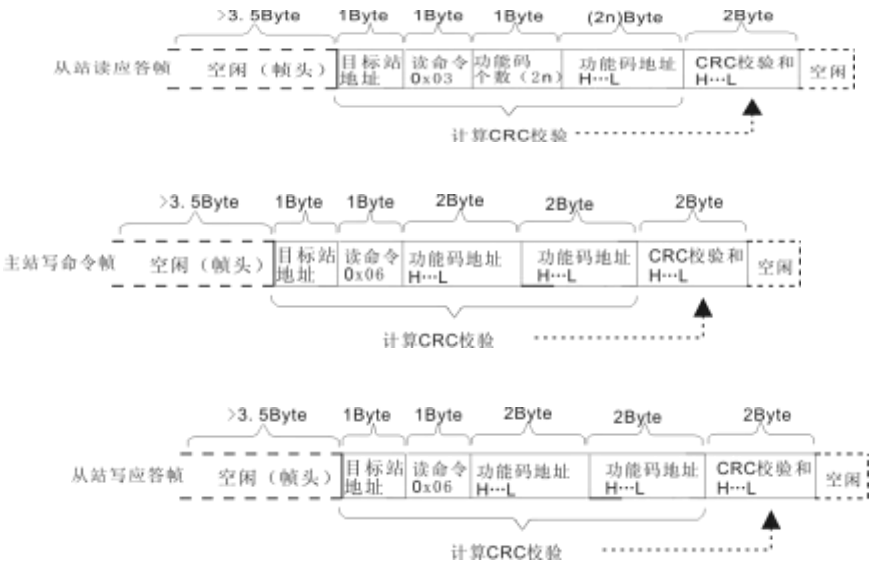
主机可以是指个人计算机（PC），工业控制设备或可编程逻辑控制器（PLC）等，主机既能对某个从机单独进行通信，也能对所有下位从机发布广播信息。对于主机的单独访问“查询/命令”，被访问从机要返回一个应答帧频；对于主机发出的广播信息，从机无需反馈响应给主机。

G.2 通讯资料结构

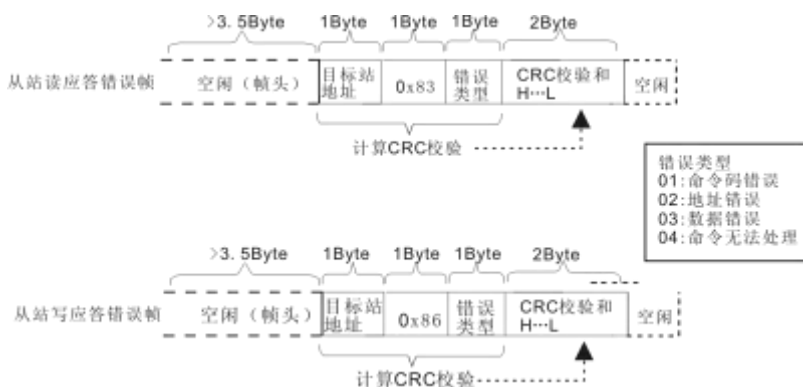
ACD600 系列变频器的 Modbus 协议通讯数据格式如下，变频器只支持 Word 型参数的读或写。对应的通讯读操作命令为 0x03；写操作命令为 0x06，不支持字节或位的读写操作：



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。



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。



数据帧字段说明:

帧头 START	大于 3.5 个字符传输时间的空闲
从机地址 ADR	通讯地址范围: 1~247; 0=广播地址
命令码 CMD	03: 读从机参数; 06: 写从机参数
功能码地址 H	变频器内部的参数地址, 16 进制表示; 分为功能码型和非功能码型 (如运行状态参数、运行命令等) 参数等, 详见地址定义。 传送时, 高字节在前, 低字节在后
功能码地址 L	
功能码个数 H	本帧读取的功能码个数, 若为 1 表示读取 1 个功能码。传送时, 高字节在前, 低字节在后。 本协议一次只能改写 1 个功能码, 没有该字段。
功能码个数 L	
数据 H	应答的数据, 或特写入的数据, 传送时, 高字节在前, 低字节在后。
数据 L	
CRC CHK 高位	检测值: CRC16 校验值。传送时, 高字节在前, 低字节在后。 计算方法详见本节 CRC 校验的说明。
CRC CHK 低位	
END	3.5 个字符时间

CRC 校验方式:

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 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）：

G.3 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（H 组）

低位字节：00~FF

例如：若要范围功能码 P3-12，则功能码的访问地址表示为 0×P30C；

注意：

PF 组：既不可读取参数，也不可更改参数；H 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。

功能码组号	通讯访问地址	通讯修改 RAM 中功能码地址
P0~PE 组	0×F000~0×FEFF	0×0000~0×0EFF
A0~AC 组	0×A000~0×ACFF	0×4000~0×4CFF
H0 组	0×7000~0×70FF	

注意：：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	参数地址	参数描述
1000 H	*通信设定值（十进制） -10000~10000	1010H	PID 设置
1001 H	运行频率	1011 H	PID 反馈
1002 H	母线电压	1012 H	PLC 步骤
1003 H	输出电压	1013 H	PULSE 输入脉冲频率，单位 0.01kHz
1004 H	输出电流	1014 H	反馈速度，单位 0.1Hz
1005 H	输出功率	1015 H	剩余运行时间
1006 H	输出转矩	1016 H	AVI 校正前电压
1007 H	运行速度	1017 H	ACI 校正前电压
1008 H	MI 输入标志	1018 H	AI3 校正前电压
1009 H	MO 输出标志	1019 H	线速度
100A H	AVI 电压	101A H	当前上电时间
100B H	ACI 电压	101B H	当前运行时间

100C H	AI3 电压	101C H	PULSE 输入脉冲频率, 单位 1Hz
100D H	计数值输入	101D H	通讯设定值
100E H	长度值输入	101E H	实际反馈速度
100F H	负载速度	101F H	主频率 X 显示
-	-	1020 H	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、三、四电机)。

控制命令输入到变频器: (只写)

命令字地址	命令功能
2000 H	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 H	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 H	*****

数字输出端子控制：（只写）

命令地址	命令内容
2001 H	BIT0: MO1 输出控制 BIT1: MO2 输出控制 BIT2: RELAY1 输出控制 BIT3: RELAY2 输出控制 BIT4: DOR 输出控制 BIT5: VMO1 BIT6: VMO2 BIT7: VMO3 BIT8: VMO4 BIT9: VMO5

模拟输出 AO1 控制：（只写）

命令地址	命令内容
2002 H	0~7FFF 表示 0%~100%

模拟输出 AO2 控制：（只写）

命令地址	命令内容
2003 H	0~7FFF 表示 0%~100%

脉冲（PULSE）输出控制：（只写）

命令地址	命令内容
2004 H	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 H	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: 保留 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	

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。

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

上位机与变频器设定的数据格式必须一致，否则，通讯无法进行。

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	0.0s
	设定范围	0.0s（无效）； 0.1~60.0s	

当该功能码设置为 0.0s 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（U-16）。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	1
	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-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。

保修协议

- 1) 本公司对本产品保修期为十二个月（以机身条形码信息为准），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) 本协议解释权归青岛科润技术有限公司。

青岛科润技术有限公司

地址：青岛市高新区锦业路1号高新科技园 A4 栋

全国统一服务电话：400-670-6968

邮编：266000

网址：<http://www.k-r.net.cn>

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:	