

H500 系列通用型变频器

参数简表

感谢您选择使用本系列变频器!H500 系列是一款性能与功能高度融合

的通用型变频器，以下为其使用参数说明。

1、技术规范

项目	规格	
最高频率	矢量控制: 0~500Hz; V/F 控制: 0~3200Hz.	
载波频率	0.8kHz~12kHz; 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×0.1%	
控制方式	开环矢量控制(SVC); 闭环矢量控制(FVC); V/F 控制.	
启动转矩	G 型机: 0.5Hz/150%(SVC); 0Hz/180%(FVC) P 型机: 0.5Hz/100%.	
调速范围	1: 100(SVC)	1: 1000(FVC)
稳速精度	±0.5%(SVC)	±0.02%(FVC)
过载能力	G 型机: 150%额定电流 60s; 180%额定电流 3s; P 型机: 120%额定电流 60s; 150%额定电流 3s.	

2、参数简表

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
基本功能组: P0.00-P0.27				
P0.00	负载类型显示	1: G 型 (恒转矩负载类型) 2: P 型 (风机、水泵负载)	-	●
P0.01	速度控制方式	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 (速度开环控制)	0	★
P0.02	运行指令通道	0: 操作面板命令通道(LED 灭) 1: 端子命令通道(LED 亮) 2: 通讯命令通道(LED 闪烁)	0	☆
P0.03	主频率源 X 选择	0: 键盘设定频率(P0.08, UP/DOWN 可修改, 掉电不记忆) 1: 键盘设定频率 (P0.08, UP/DOWN 可修改, 掉电记忆) 2: 模拟量 AI1 设定 3: 模拟量 AI2 设定 4: AI3(键盘电位器) 5: 高速脉冲设定(DI5) 6: 多段速运行设定 7: 简易 PLC 程序设定 8: PID 控制设定 9: 远程通讯设定	0	★
P0.04	辅助频率源 Y 选择	同 P0.03 (主频率源 X 选择)	0	★
P0.05	Y 参考对象选择	0: 相对于最大频率 1: 相对于主频率源 X	0	☆
P0.06	辅频率源 Y 范围	0%~150%	100%	☆
P0.07	频率源组合方式	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 与主辅运算结果切换 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	键盘设定频率	0.00Hz~最大频率(对频率源选择方式为数字设定有效)	50.00Hz	☆
P0.09	运行方向选择	0: 方向一致 1: 方向相反	0	☆
P0.10	最大输出频率	5.00Hz~500.00Hz	50.00Hz	★
P0.11	上限频率源设定	0: P0.12 设定 1: AI1 2: AI2 3: AI3(键盘电位器) 4: PULSE 设定 5: 通讯设定	0	★
P0.12	上限频率	下限频率 P0.14~最大频 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	载波频率设定	0.5kHz~16.0kHz	机型确定	☆
P0.16	载波频率调整	0: 否 1: 是	0	☆
P0.17	加速时间 1	0.00S~65000S	-	☆
P0.18	减速时间 1	0.00S~65000S	-	☆
P0.19	加减速单位	0: 1 秒 1: 0.1 秒 2: 0.01 秒	1	★

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
P0.21	辅频偏置频率	0.00Hz~最大频率 P0.10	0.00Hz	☆
P0.22	指令分辨率	2: 0.01Hz	2	★
P0.23	停机记忆选择	0: 不记忆 1: 记忆	0	☆
P0.25	加减速基准频率	0: 最大频率(P0.10) 1: 设定频率 2: 100Hz	0	★
P0.26	UP/DOWN 基准	0: 运行频率 1: 设定频率	0	★
P0.27	命令频率同步	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: AI1 3: AI2 4: AI3(键盘电位器) 5: PULSE 脉冲设定(DI5) 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 百位: 通讯命令绑定频率源选择	000	☆
第一电机参数: P1.00-P1.37				
P1.00	电机类型选择	0: 普通异步电机 1: 变频异步电机	0	★
P1.01	电机额定功率	0.1kW~1000.0kW	-	★
P1.02	电机额定电压	1V~2000V	-	★
P1.03	电机额定电流	0.01A~655.35A(变频器功率≤55kW) 0.1A~6553.5A(变频器率>55kW)	-	★
P1.04	电机额定频率	0.01Hz~最大频率	-	★
P1.05	电机额定转速	1rpm~65535rpm	-	★
P1.37	调速选择	0: 无操作 1: 异步机静止调速 1 2: 异步机完整调速 3: 异步机静止调速 2	0	★
矢量控制参数: P2.00- P2.16				
P2.00	速度环比例 G1	1~100	30	☆
P2.01	速度环积分 T1	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 G2	0~100	20	☆
P2.04	速度环积分 T2	0.01s~10.00s	1.00s	☆
P2.05	切换频率 2	P2.02~最大输出频率	10.00Hz	☆
P2.06	矢量控制转差增益	50%~200%	100%	☆
P2.07	SVC 转矩滤波时间常数	0.000s~0.100s	0.000s	☆
P2.09	速度控制下转矩上限源	0: P2.10 1: AI1 2: AI2 3: AI3(键盘电位器) 4: 通讯设定 5: PULSE 脉冲给定 6: Min(AI1,AI2) 7: Max(AI1,AI2)	0	☆
P2.10	速度控制下转矩下限设定	0.0%~200.0%	150.0%	☆
P2.13	励磁调节比例增益	0~20000	3000	☆
P2.14	励磁调节积分增益	0~20000	1300	☆
P2.15	转矩调节比例增益	0~20000	2000	☆
P2.16	转矩调节积分增益	0~20000	1300	☆
V/F 控制参数: P3.00- P3.27				
P3.00	V/F 曲线设定	0: 直线 V/F 1: 多点 V/F 2: 平方 V/F 3: 1.2 次 V/F 4: 1.4 次 V/F 5: 1.5 次 V/F 6: 1.6 次 V/F 7: 1.7 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	☆
P3.01	转矩提升	0.0%~30%	机型确定	★
P3.02	转矩提升截止频率	0.00Hz~最大输出频率	50.00Hz	★
P3.03	V/F 频率点 F1	0.00Hz~P3.05	0.00Hz	★
P3.04	V/F 电压点 V1	0.0%~100.0%	0.0%	★
P3.05	V/F 频率点 F2	P3.03~P3.07	0.00Hz	★
P3.06	V/F 电压点 V2	0.0%~100.0%	0.0%	★
P3.07	V/F 频率点 F3	P3.05~电机额定频率(P1.04)	0.00Hz	★
P3.08	V/F 电压点 V3	0.0%~100.0%	0.0%	★
P3.09	V/F 转差补偿增益	0%~200.0%	0.0%	☆
P3.10	V/F 过励磁增益	0~200	64	☆
P3.11	V/F 振荡抑制增益	0~100	40	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
P3.13	VF 分离电压源	0: 数字设定(P3.14) 1: AI1 2: AI2 3: AI3(键盘电位器) 4: PULSE 脉冲设定(DI5) 5: 多段指令 6: 简易 PLC 7: PID 8: 通讯给定	0	☆
P3.14	VF 分离电压数字设定	0V~电机额定电压	0V	☆
P3.15	VF 分离电压上升时间	0.0s~1000.0s	0.0s	☆
P3.16	VF 分离电压下降时间	0.0s~1000.0s	0.0s	☆
P3.17	V/F 分离停机方式选择	0: 频率/ 电压独立减至 0 1: 电压减为 0 后频率再减	0s	☆
P3.18	过流失速动作电流	50%~200%: 启动过流失速抑制动作的电流	150%	☆
P3.19	过流失速抑制使能	0: 有效 1: 无效	1	☆
P3.20	过流失速抑制增益	0~100: 如果电流超过过流失速电流点过流失速抑制将起作用, 实际加速时间自动拉长	20	☆
P3.21	倍数过流失速动作电流补偿系数	50%~200%: 降低高速过流失速动作电流, 补偿系数为 50 时无效, 弱磁区动作电流对应 P3-18	50%	☆
P3.22	过压失速动作电压	650V~800V	760V	☆
P3.23	过压失速使能	0: 无效 1: 有效	1	☆
P3.24	过压失速频率增益	增大 P3-24 会改善母线电压的控制效果, 但是输出频率会产生波动, 如果输出频率波动较大, 可以适当减少 P3.24, 增大 P3.25 可以减少母线电压的超调量。	30	☆
P3.25	过压失速电压增益	0~50Hz: 过压失速最大上升频率限制	5Hz	☆
P3.26	转差补偿时间常数	0.1~10.0s: 设定值过小时, 大惯量负载容易发生再生过电压故障 (Err07)。	0.5s	☆
输入端子: P4.00-P4.40				
P4.00	DI1 功能选择	0: 无功能	1	★
P4.01	DI2 功能选择	1: 正转运行(FWD) 2: 反转运行(REV)	4	★
P4.02	DI3 功能选择	3: 三线式运行控制	9	★
P4.03	DI4 功能选择	4: 正转点动(FJOG) 5: 反转点动(RJOG)	12	★
P4.04	DI5 功能选择	6: 端子 UP 7: 端子 DOWN 8: 自由停车	13	★
P4.05	DI6 功能选择	9: 故障复位(RESET) 10: 运行暂停 11: 外部故障常开输入 12: 多段速端子 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 17: 加减速时间选择端子 2 18: 频率源切换 19: UP/DOWN 设定清零(端子、键盘) 20: 运行命令切换端子 21: 加减速禁止 22: PID 暂停 23: PLC 状态复位 24: 摆频暂停 25: 计数器输入 26: 计数器复位 27: 长度计数输入 28: 长度复位 29: 转矩控制禁止 30: PULSE(脉冲)频率输入(仅对 DI5 有效) 31: 保留 32: 立即直流制动 33: 外部故障常闭输入 34: 频率修改使能 35: PID 作用方向取反 36: 外部停车端子 1 37: 控制命令切换端子 2 38: PID 积分暂停 39: 频率源 X 与键盘设定频率切换	0	★
P4.06	DI7 功能选择		0	★
P4.07	DI8 功能选择		0	★
P4.08	DI9 功能选择		0	★
P4.09	DI0 功能选择		0	★

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
P4.10	DI 滤波时间	0.000s~1.000s	0.010s	☆
P4.11	端子命令方式	0: 两线式 1 1: 两线式 2 2: 三线式 1 3: 三线式 2	0	☆
P4.12	端子 UP/DN 变化率	0.01Hz/s~65.535Hz/s	1.00 Hz/s	☆
P4.13	AI1 下限值	0.00V~P4.15	0.00V	☆
P4.14	AI1 下限对应设定	-100.00%~100.0%	0.0%	☆
P4.15	AI1 上限值	P4.13~10.00V	10.00V	☆
P4.16	AI1 上限对应设定	-100.00%~100.0%	100.0%	☆
P4.17	AI1 滤波时间	0.00s~10.00s	0.10s	☆
P4.18	AI2 下限值	0.00V~P4.20	0.00V	☆
P4.19	AI2 下限对应设定	-100.00%~100.0%	0.0%	☆
P4.20	AI2 上限值	P4.18~10.00V	10.00V	☆
P4.21	AI2 上限对应设定	-100.00%~100.0%	100.0%	☆
P4.22	AI2 滤波时间	0.00s~10.00s	0.10s	☆
P4.23	AI3 下限值	-10.00V~P4.25	0.10V	☆
P4.24	AI3 下限对应设定	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
P4.25	AI3 上限值	P4.23~10.00V	4.00V	☆
P4.26	AI3 上限对应设定	-100.0%~100.0%	100.0%	☆
P4.27	AI3 滤波时间	0.00s~10.00s	0.10s	☆
P4.28	脉冲下限值	0.00kHz~P4.30	0.00kHz	☆
P4.29	脉冲下限对应设定	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
P4.30	脉冲上限值	P4.28~50.00kHz	50.00 kHz	☆
P4.31	脉冲上限对应设定	-100.0%~100.0%	100.0%	☆
P4.32	脉冲输入滤波时间	0.00s~10.00s	0.10s	☆
P4.33	AI 曲线选择	个位: AI1 曲线选择 1: 曲线 1(2 点, 见 P4.13~P4.16) 2: 曲线 2(2 点, 见 P4.18~P4.21) 3: 曲线 3(2 点, 见 P4.23~P4.26) 十位: AI2 曲线选择 (1~3, 同上) 百位: AI3 曲线选择 (1~3, 同上)	321	☆
P4.34	输入设定选择	0: 对应最小输入设定 1: 0.0% 个位: AI1 低于最小输入设定选择 十位: AI2 低于最小输入设定选择 百位: AI3 低于最小输入设定选择	000	☆
P4.35	DI1 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4.36	DI2 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4.37	DI3 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4.38	DI 模式选择 1	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: DI1 端子有效状态选择 十位: DI2 端子有效状态选择 百位: DI3 端子有效状态选择 千位: DI4 端子有效状态选择 万位: DI5 端子有效状态选择	00000	★
P4.39	DI 模式选择 2	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: DI6 端子有效状态选择 十位: DI7 端子有效状态选择 百位: DI8 端子有效状态选择 千位: DI9 端子有效状态选择 万位: DI10 端子有效状态选择	00000	★
P4.40	AI 曲线 2 最大输入	0: 电压信号 1: 电流信号	0	★
输出端子: P5.00-P5.22				
P5.00	FM 输出模式	0: 脉冲输出(FMP) 1: 开关量输出(FMR)	0	☆
P5.01	FMR 输出选择	0: 无输出 1: 变频器运行中	0	☆
P5.02	继电器 1 输出选择	1: 变频器运行中 2: 故障输出(故障停机)	2	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
P5.03	继电器 2 输出选择 (IO 扩展卡上)	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 7: 变频器过载预警 8: 设定计数值到达 9: 指定计数值到达 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 15: 运行准备就绪 16: AI1>AI2 17: 上限频率到达 18: 下限频率到达(停机时不输出) 19: 欠压状态输出 20: 通讯设定 21~22: 保留 23: 零速运行中 2(停机时也输出) 24: 累计上电时间到达 25: 频率水平检测 FDT2 输出 26: 频率 1 到达输出 27: 频率 2 到达输出 28: 电流 1 到达输出 29: 电流 2 到达输出 30: 定时到达输出 31: AI1 输入超限 32: 掉载中 33: 反向运行中 34: 零电流状态 35: 模块温度到达 36: 软件电流超限 37: 下限频率到达(停机也输出) 38: 告警输出 39: 电机过温报警 40: 本次运行时间到达 41: 故障输出	0	☆
P5.06	FMP 输出选择	0: 运行频率 1: 设定频率 2: 输出电流 3: 输出转矩 4: 输出功率 5: 输出电压	0	☆
P5.07	AO1 输出选择	6: PULSE 脉冲输入 7: AI1 8: AI2 9: AI3 10: 长度 11: 计数值 12: 通讯设定 13: 电机转速 14: 输出电流 15: 输出电压 16: 输出转矩 (实际值)	0	☆
P5.08	AO2 输出选择		1	☆
P5.09	FMP 最大输出频率	0.01kHz~100.00kHz	50.00 kHz	☆
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	AO2 零偏系数	-100.0%~+100.0%	0.00%	☆
P5.13	AO2 增益	-10.00~+10.00	1.00	☆
P5.18	RELAY1 延迟 T	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5.19	RELAY2 延迟 T	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5.20	DO1 延迟 T	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5.21	DO2 延迟 T	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5.22	DO 状态选择	0: 正逻辑 1: 反逻辑 个位: FMR 有效状态选择 十位: RELAY1 有效状态选择 百位: RELAY2 端子有效状态选择 千位: DO1 端子有效状态选择 万位: DO2 端子有效状态选择	00000	☆
启停控制: P6.00-P6.15				
P6.00	启动方式	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	☆
P6.01	转速跟踪方式	0: 从停机频率开始 1: 从工频开始 2: 从最大频率开始	0	★
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	DC 预励磁电流	0%~100%	0%	★
P6.06	DC 预励磁时间	0.0s~100.0s	0.0s	★
P6.07	加减速方式	0: 直线加减速 1: S 曲线加减速 A 2: S 曲线加减速 B	0	★

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
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~36.0s	0.0s	☆
P6.13	停机制动电流	0%~100%	0%	☆
P6.14	停机制动时间	0.0s~100.0s	0.0s	☆
P6.15	制动使用率	0%~100%	100%	☆
键盘与显示: P7.01-P7.14				
P7.01	DIR/JOG 功能	0: DIR/JOG 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	0	★
P7.02	STOP/RESET	0: 只在键盘操作方式下,STOP/RESET 键停机功能有效 1: 在任何操作方式下,STOP/RESET 键停机功能均有效	1	☆
P7.03	运行状态参数选择 1	0000~FFFF	1F	☆
P7.04	运行状态参数选择 2	0000~FFFF	0	☆
P7.05	停机状态参数选择	0000~FFFF	33	☆
P7.06	负载速度显示系数	0.0001~6.5000	1.0000	☆
P7.07	逆变模块散热器温度	0.0°C~100.0°C	12°C	●
P7.08	整流模块温度	0.0°C~100.0°C	0°C	●
P7.09	累计运行时间	0h~65535h	0h	●
P7.11	软件 VERSION	控制板软件版本号	-	●
P7.13	累计上电时间	0h~65535h	-	●
P7.14	累计耗电量	0~65535 度	-	●
辅助功能: P8.00-P8.54				
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	0.00Hz	☆
P8.12	正反死区时间	0.00s~3000.0s	0.0s	☆
P8.13	反转控制使能	0: 允许 1: 禁止	0	☆
P8.14	低于下限模式	0: 以下限频率运行 1: 停机(需要启动命令) 2: 零速运行	0	☆
P8.15	下垂控制	0.00Hz~10.00Hz	0.00Hz	☆
P8.16	累计上电时间	0h~65000h	0h	☆
P8.17	累计运行时间	0h~65000h	0h	☆
P8.18	启动保护选择	0: 不保护 1: 保护	0	☆
P8.19	FDT1 检测值	0.00Hz~最大频率	50.00Hz	☆
P8.20	FDT1 滞后值	0.0%~100.0%(FDT1 电平)	5.0%	☆
P8.21	到达检出宽度	0.00%~100%(最大频率)	0.0%	☆
P8.22	跳跃频率有效	0: 无效 1: 有效	0	☆
P8.25	加速时间 1 与加速时间 2 切换频率点	0.00Hz~最大频率	0.00Hz	☆
P8.26	减速时间 1 与加速时间 2 切换频率点	0.00Hz~最大频率	0.00Hz	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
P8.27	端子点动优先	0: 无效 1: 有效	0	☆
P8.28	FDT2 检测值	0.00Hz~最大频率	50.00Hz	☆
P8.29	FDT2 滞后值	0.0%~100.0%(FDT2 电平)	5.0%	☆
P8.30	频率检测值 1	0.00Hz~最大频率	50.00Hz	☆
P8.31	频率幅度 1	0.0%~100.0%(最大频率)	0.0%	☆
P8.32	频率检测值 2	0.00Hz~最大频率	50.00Hz	☆
P8.33	频率幅度 2	0.0%~100.0%(最大频率)	0.0%	☆
P8.34	0 电流检测水平	0.0%~300.0%(电机额定电流)	5.0%	☆
P8.35	0 电流检测延迟时间	0.00s~600.00s	0.10s	☆
P8.36	电流超限值	0.0%(不检测) 0.1%~300.0%(电机额定电流)	200.0%	☆
P8.37	电流超限时间	0.00s~600.00s	0.00s	☆
P8.38	到达电流 1	0.0%~300.0%(电机额定电流)	100.0%	☆
P8.39	电流 1 宽度	0.0%~300.0%(电机额定电流)	0.0%	☆
P8.40	到达电流 2	0.0%~300.0%(电机额定电流)	100.0%	☆
P8.41	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	运行时间选择	0: P8.44 设定 1: AI1 2: AI2 3: AI3(键盘电位器)	0	☆
P8.44	定时运行时间	0.0Min~6500.0Min	0.0Min	☆
P8.45	AI1 保护下限	0.00V~P8.46	3.10V	☆
P8.46	AI1 保护上限	P8.45~10.00V	6.80V	☆
P8.47	模块温度到达	0.00°C~100°C	75°C	☆
P8.48	散热风扇控制	0: 运行时风扇运转 1: 风扇一直运转	0	☆
P8.49	唤醒频率	休眠频率(P8.51)~最大频率(P0.10)	0.00Hz	☆
P8.50	唤醒延迟时间	0.0s~6500.0s	0.0s	☆
P8.51	休眠频率	0.00Hz~唤醒频率(P8.49)	0.00Hz	☆
P8.52	休眠延迟时间	0.0s~6500.0s	0.0s	☆
P8.53	运行到达时间	0.0Min~6500.0Min	0.0Min	☆
P8.54	输出功率校正系数	0.0%~200%	100%	☆
故障与保护: P9.00-P9.16				
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	过载预警系数	50%~100%	80%	☆
P9.07	上电对地短路保护	0: 无效 1: 有效	1	☆
P9.08	制动单元动作起始电压	700~800V	780V	☆
P9.09	故障自动复位次数	0~20	0	☆
P9.10	故障自动复位期间故障 DO 动作	0: 不动作 1: 动作	0	☆
P9.11	故障复位间隔	0.1s~100.0s	1.0s	☆
P9.12	输入缺相保护	0: 禁止 1: 允许 个位: 输入缺相保护选择 十位: 接触器吸合保护	11	☆
P9.13	输出缺相保护	0: 禁止 1: 允许	1	☆
P9.14	第 1 次故障类型	0: 无故障 1: 逆变单元保护 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: 控制电源故障 9: 欠压故障 10: 变频器过载 11: 电机过载 12: 输入缺相	-	●
P9.15	第 2 次故障类型	13: 输出缺相 14: 模块过热 15: 外部故障 16: 通讯故障 17: 接触器异常 18: 电流检测异常 19: 电机调谐异常 20: 码盘故障 21: EEPROM 读写异常 22: 变频器硬件异常	-	●
P9.16	第 3 次故障类型(最近一次)	23: 对地短路故障 24:-25: 保留 26: 累计运行时间到达故障 27: 用户自定义故障 1 28: 用户自定义故障 2 29: 上电时间到达 30: 掉载故障 31: 运行时 PID 反馈丢失故障 40: 逐波限流故障 41: 运行时切换电机故障	-	●

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
PID 功能: PA.00-PA.28				
PA.00	PID 给定源	0: PA.01 设定 1: AI1 2: AI2 3: AI3(键盘电位器) 4: PULSE 脉冲(DI5) 5: 通讯 6: 多段指令	0	☆
PA.01	PID 数值给定	0.0%~100.0%	50.0%	☆
PA.02	PID 反馈源	0: AI1 1: AI2 2: AI3(键盘电位器) 3: AI1-AI2 4: PULSE 脉冲(DI5) 5: 通讯 6: AI1+AI2 7: MAX(AI1 , AI2) 8: MIN(AI1 , AI2)	0	☆
PA.03	PID 作用方向	0: 正作用 1: 反作用	0	☆
PA.04	PID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	0.00~10.000	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	给定变化时间	0.00s~650.00s	0.00s	☆
PA.12	反馈滤波时间	0.00s~60.00s	0.00s	☆
PA.13	输出滤波时间	0.00s~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	0.00~10.000	0.000s	☆
PA.18	参数切换条件	0: 不切换 1: 通过 DI 端子切换 2: 根据偏差自动切换 3: 根据运行频率自动切换	0	☆
PA.19	切换偏差1	0.0%~PA.20	20.0%	☆
PA.20	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持时间	0.00s~650.00s	0.00s	☆
PA.23	两次正向最大值	0.00%~100.00%	1.00%	☆
PA.24	两次反向最大值	0.00%~100.00%	1.00%	☆
PA.25	PID积分属性	个位: 积分分离 0: 有效 1: 无效 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	反馈丢失值	0.0%: 不判断反馈丢失 0.1%: 0.1%~100.0%	0.0%	☆
PA.27	反馈丢失时间	0.0s~20.0s	0s	☆
PA.28	PID停机运算	0: 停机不运算 1: 停机运算	0	☆
多段指令、简易 PLC: PC.00-PC.51				
PC.00-PC.15	多段指令0-多段指令15	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
PC.16	PLC运行方式	0: 单次运行结束停机 1: 单次运行结束保持终值 2: 一直循环	0	☆
PC.17	PLC掉电记忆	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	0	☆
PC.18	0 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.19	0 段加减速T	0~3	0	☆
PC.20	1 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.21	1 段加减速T	0~3	0	☆
PC.22	2 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.23	2 段加减速T	0~3	0	☆
PC.24	3 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.25	3 段加减速T	0~3	0	☆
PC.26	4 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.27	4 段加减速T	0~3	0	☆
PC.28	5 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.29	5 段加减速T	0~3	0	☆
PC.30	6 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.31	6 段加减速T	0~3	0	☆
PC.32	7 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.33	7 段加减速T	0~3	0	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
PC.34	8 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.35	8 段加减速T	0~3	0	☆
PC.36	9 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.37	9 段加减速T	0~3	0	☆
PC.38	10 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.39	10 段加减速T	0~3	0	☆
PC.40	11 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.41	11 段加减速T	0~3	0	☆
PC.42	12 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.43	12 段加减速T	0~3	0	☆
PC.44	13 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.45	13 段加减速T	0~3	0	☆
PC.46	14 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.47	14 段加减速T	0~3	0	☆
PC.48	15 段运行T	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	☆
PC.49	15 段加减速T	0~3	0	☆
PC.50	运行时间单位	0: s(秒) 1: h(小时)	0	☆
PC.51	0 段给定方式	0: 功能码 PC.00 给定 1: AI1 2: AI2 3: AI3(键盘电位器) 4: PULSE 脉冲 5: PID 6: 键盘设定频率(P0.08) 给定, UP/DOWN 可修改	0	☆
通讯参数: PD.00-PD.06				
PD.00	波特率	个位: MODBUS 0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS 5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS 8: 57600BPS 9: 115200BPS 十位: 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	数据格式	0: 无校验(8-N-2) 1: 偶校验(8-E-1) 2: 奇校验(8-O-1) 3: 8-N-1	0	☆
PD.02	本机地址	1-247, 0 为广播地址	1	☆
PD.03	应答延迟	0ms-20ms	2	☆
PD.04	通讯超时时间	0.0(无效), 0.1s-60.0s	0.0	☆
PD.05	数据传送格式	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: PPOS 格式 百位: MODBUS 通讯格式 0: RTU 格式 1: ASCII 格式	30	☆
PD.06	电流分辨率	0: 0.01A 1: 0.1A	0	☆
功能码管理: PP.01				
PP.01	参数初始化	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: 备份用户当前参数到控制板存储区 501: 用控制板存储区重置用户参数	0	★
控制优化参数: B5.00-B5.09				
B5.00	DPWM 上限频率	0.00Hz~15.00Hz	12.00Hz	☆
B5.01	PWM 调制方式	0: 异步调制 1: 同步调制	0	☆
B5.02	死区补偿模式选择	0: 不补偿 1: 补偿模式 1	1	☆
B5.03	随机 PWM 深度	0: 随机 PWM 无效 1~10: PWM 载频随机深度	0	☆
B5.04	快速限流使能	0: 不使能 1: 使能	1	☆
B5.05	电流检测补偿	0~100	5	☆
B5.06	欠压点设置	210~420V	350V	☆
B5.07	SVC 模式选择	1: 优化模式 1 2: 优化模式 2	1	☆
B5.08	死区时间调整	100%~200%	150%	☆
B5.09	过压点设置	200.0V~2500.0V	810.0V	☆

3、基本监视参数 (D0 组)

功能码	名称	最小单位	功能码	名称	最小单位
D0.00	运行频率(Hz)	0.01Hz	D0.24	线速度	1m/Min
D0.01	设定频率(Hz)	0.01Hz	D0.27	HDI(DI5)脉冲频率	1Hz
D0.02	母线电压(V)	0.1V	D0.28	通讯设定值	0.01%
D0.03	输出电压(V)	1V	D0.29	编码器反馈速度	0.01Hz
D0.04	输出电流(A)	0.01A	D0.30	主频率 X 显示	0.01Hz
D0.05	输出功率(kW)	0.1kW			