

H300 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!H300 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：0~500Hz.
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); V/F 控制.
启动转矩	G 型机：0.5Hz/150%(SVC). P 型机：0.5Hz/100%.
调速范围	1：100(SVC)
稳速精度	±0.5%(SVC)
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、水泵类负载)	-	●
P0.01	速度控制方式	0: 无速度传感器矢量控制(SVC) 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(外接面板电位器) 4: AI3(变频器面板电位器) 5: 保留 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	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(外接面板电位器) 设定 4: AI3(变频器面板电位器) 5: 保留 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	★
P0.05	辅频率源 Y 范围选择	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	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(外接面板电位器) 3: AI3(变频器面板电位器) 4: 保留 5: 通讯设定	0	★

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
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	机型确定	☆
P0.18	减速时间 1	0.00s~65000s	机型确定	☆
P0.19	加减速时间单位	0: 1 秒 1: 0.1 秒 2: 0.01 秒	1	★
P0.21	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(外接面板电位器) 4: AI3(变频器面板电位器) 5: 保留 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 (同上) 百位: 通讯命令绑定频率源选择 (同上)	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	-	★
P1.04	电机额定频率	0.01Hz~最大频率	-	★
P1.05	电机额定转速	1rpm~65535rpm	-	★
P1.06	异步电机定子电阻	0.001Ω~65.535Ω	-	★
P1.07	异步电机转子电阻	0.001Ω~65.535Ω	-	★
P1.08	异步电机漏感抗	0.01mH~655.35mH	-	★
P1.09	异步电机互感抗	0.1mH~6553.5mH	-	★
P1.10	异步电机空载电流	0.01A~P1.03	-	★
P1.37	调谐选择	0: 无操作 1: 异步机静止调谐 1 2: 异步机完整调谐 3: 异步机静止调谐 2	0	★
V/F 控制参数: P2.00-P2.15				
P2.00	V/F 曲线设定	个位、十位: 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 百位: 0: 无自动稳压功能 1: 有自动稳压功能 2: 有自动稳压功能, 但减速时不用	0	☆
P2.01	转矩提升	0.0%~30%	-	★
P2.02	转矩提升截止频率	0.00Hz~最大输出频率	50.00Hz	★
P2.03	V/F 频率点 F1	0.00Hz~P2.05	0.00Hz	★
P2.04	V/F 电压点 V1	0.0%~100.0%	0.0%	★
P2.05	V/F 频率点 F2	P2.03~P2.07	0.00Hz	★
P2.06	V/F 电压点 V2	0.0%~100.0%	0.0%	★
P2.07	V/F 频率点 F3	P2.05~电机额定频率(P1.04)	0.00Hz	★
P2.08	V/F 电压点 V3	0.0%~100.0%	0.0%	★
P2.09	转差补偿增益	0%~200.0%	0.0%	☆
P2.10	过励磁增益	0~200	64	☆
P2.11	振荡抑制增益	0~100	-	☆
P2.13	VF 分离电压源	0: 数字设定(P2.14) 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	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
P2.14	VF 分离电压数字设定	0V~电机额定电压	0V	☆
P2.15	VF 分离电压上升时间	0.0s~1000.0s	0.0s	☆
矢量控制参数: P3.00- P3.22				
P3.00	速度环比例 G1	1~100	30	☆
P3.01	速度环积分 T1	0.01s~10.00s	0.50s	☆
P3.02	切换频率 1	0.00~P3.05	5.00Hz	☆
P3.03	速度环比例 G2	0~100	20	☆
P3.04	速度环积分 T2	0.01s~10.00s	1.00s	☆
P3.05	切换频率 2	P3.02~最大输出频率	10.00Hz	☆
P3.06	矢量转差增益	50%~200%	150%	☆
P3.07	速度环滤波 T	0.000s~0.100s	0.000s	☆
P3.08	过励磁增益	0~200	64	☆
P3.09	转矩上限源	0: P3.10 1: AI1 2: AI2(外接面板电位器) 3: AI3(变频器面板电位器) 4: PULSE 设定 5: 通讯设定 6: Min(AI1,AI2) 7: Max(AI1,AI2)	0	☆
P3.10	转矩上限设定	0.0%~200.0%	150.0%	☆
P3.13	励磁比例增益	0~60000	2000	☆
P3.14	励磁积分增益	0~60000	1300	☆
P3.15	转矩比例增益	0~60000	2000	☆
P3.16	转矩积分增益	0~60000	1300	☆
P3.17	速度环积分	个位: 0: 无效 1: 有效	0	☆
P3.18	同步弱磁模式	0: 不弱磁 1: 直接计算模式	1	☆
P3.19	同步弱磁深度	50%~500%	100%	☆
P3.20	最大弱磁电流	1%~300%	50%	☆
P3.21	弱磁调整增益	10%~500%	100%	☆
P3.22	弱磁积分倍数	2~10	2	☆
输入端子: P4.00- P4.39				
P4.00	DI1 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	1	★
P4.01	DI2 功能选择		4	★
P4.02	DI3 功能选择		9	★
P4.03	DI4 功能选择		12	★
P4.04	DI5 功能选择		13	★

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
P4.05	保留	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 40: 频率源 Y 与键盘设定频率切换 41-42: 保留 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	0	★
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	1.00Hz/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	键盘 AI3 下限值	-10.00V~P4.25	0.10V	☆
P4.24	键盘 AI3 下限对应设定	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
P4.25	键盘 AI3 上限值	P4.23~10.00V	4.00V	☆
P4.26	键盘 AI3 上限对应设定	-100.0%~100.0%	100.0%	☆
P4.27	键盘 AI3 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	个位: AI1 低于最小输入设定选择 0: 对应最小输入设定 1: 0.0% 十位: AI2 低于最小输入设定选择 (同上) 百位: 键盘 AI3 低于最小输入设定选择 (同上)	000	☆
P4.35	DI1 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4.36	DI2 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4.37	DI3 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4.38	DI 模式选择 1	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: DI1 端子有效状态设定 十位: DI2 端子有效状态设定 百位: DI3 端子有效状态设定 千位: DI4 端子有效状态设定	00000	★
P4.39	DI 模式选择 2	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: DI6 端子有效状态设定	00000	★
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 2: 故障输出(故障停机)	0	☆
P5.02	继电器 1 输出选择	3: 频率水平检测 FDT1 输出 4: 频率到达 5: 零速运行中(停机时不输出) 6: 电机过载预报警 7: 变频器过流预报警 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	2	☆
P5.04	DO1 输出选择(集电极开路输出端子)		1	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
		13: 频率限定中 14: 转矩限定中 15: 运行准备就绪 16: AI1>AI2 17: 上限频率到达 18: 下限频率到达(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 42: 运行命令状态输出 43: 正转运行命令状态输出 44: 反转运行命令状态输出		
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 6: 保留 7: AI1 8: AI2 9: 键盘 AI3	0	☆
P5.07	AO1/AOV 输出选择	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	☆
P5.09	FMP 最大输出频率	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	☆
P5.17	FMR 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5.18	RELAY1 延迟 T	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5.20	DO1 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 有效状态设定 百位: 预留 千位: DO1 端子有效状态设定 万位: 预留	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	☆
P6.03	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	★
P6.07	加减速方式	0: 直线加减速 1: S 曲线加减速 A 2: S 曲线加减速 B	0	★
P6.08	S 曲线开始段时间比例	0.0%~(100.0%-P6.09)	30.0%	★
P6.09	S 曲线结束段时间比例	0.0%~(100.0%-P6.08)	30.0%	★
P6.10	停机方式	0: 减速停车 1: 自由停车	0	☆
P6.15	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	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
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℃~100.0℃	12℃	●
P7.09	累计运行时间	0h~65535h	0h	●
P7.10	产品号	变频器产品号	-	●
P7.11	软件 VERSION	控制板软件版本号	-	●
P7.12	负载速度显示小数点位数	个位: 0: 0 位小数位 2: 2 位小数位 10位: 1: 1 个小数点 2: 2 个小数点	21	☆
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-P8.53				
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	加减速过程中跳跃频率是否有效	0: 无效 1: 有效	0	☆
P8.25	加速时间 1 与加速时间 2 切换频率点	0.00Hz~最大频率	0.00Hz	☆
P8.26	减速时间 1 与加速时间 2 切换频率点	0.00Hz~最大频率	0.00Hz	☆
P8.27	端子点动优先	0: 无效 1: 有效	0	☆
P8.28	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	0.0%~300.0%(电机额定电流)	5.0%	☆
P8.35	0 电流延迟	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%	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
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℃~100℃	75℃	☆
P8.48	保留		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	☆
故障与保护: P9.00-P9.16				
P9.00	过载保护选择	0: 禁止 1: 允许	1	☆
P9.01	过载保护增益	0.20~10.00	1.00	☆
P9.02	过载预警系数	50%~100%	80%	☆
P9.03	过压失速增益	0(无过压失速)~100	0	☆
P9.04	失速保护电压	120%~150%(三相)	130%	☆
P9.05	过流失速增益	0~100	20	☆
P9.06	失速保护电流	100%~200%	150%	☆
P9.07	对地短路保护	0: 无效 1: 有效	1	☆
P9.09	自动复位次数	0~20	0	☆
P9.10	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 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 2: 加速过电流 4: 恒速过电流 6: 减速过电压 8: 控制电源故障 10: 变频器过载 12: 输入缺相	1: 逆变单元保护 3: 减速过电流 5: 加速过电压 7: 恒速过电压 9: 欠压故障 11: 电机过载	- ●
P9.15	第 2 次故障类型	13: 输出缺相 15: 外部故障 17: 接触器异常 19: 电机调谐异常 21: EEPROM 读写异常 22: 变频器硬件异常	14: 模块过热 16: 通讯故障 18: 电流检测异常 20: 码盘故障	- ●
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		- ●
PID 功能: PA.00-PA.28				
PA.00	PID 给定源	0: PA.01 设定 1: AI1 2: AI2 (外接面板电位器) 3: AI3(变频器面板电位器) 4: 保留 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 (外接面板电位器) 2: AI3(键盘电位器) 3: AI1-AI2 4: 保留 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	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
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	PID 给定变化时间	0.00s~650.00s	0.00s	☆
PA.12	PID 反馈滤波时间	0.00s~60.00s	0.00s	☆
PA.13	PID 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 初值保持时间	0.00s~650.00s	0.00s	☆
PA.23	偏差正向最大	0.00%~100.00%	1.00%	☆
PA.24	偏差反向最大	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	PID 反馈丢失检测时间	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	-100.00%~100.00%	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.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	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	☆

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	更改
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	☆
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	多段指令 0 给定方式	0: 功能码 PC.00 给定 1: AI1 2: AI2 3: AI3(键盘电位器) 4: 保留 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	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	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	60.0%~140.0%	100.0%	☆
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	☆

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	D0.21	AI1 校正电压	0.001V
D0.01	设定频率 (Hz)	0.01Hz	D0.22	AI2 校正电压	0.001V
D0.02	母线电压(V)	0.1V	D0.23	AI3 校正电压	0.001V
D0.03	输出电压(V)	1V	D0.24	线速度	1m/Min
D0.04	输出电流(A)	0.01A	D0.25	当前上电时间	1Min
D0.05	输出功率 (kW)	0. 1kW	D0.26	当前运行电时间	0.1Min
D0.06	输出转矩(%)	0.1%	D0.27	HD(DI5)脉冲频率	1Hz
D0.07	DI 输入状态	1	D0.28	通讯设定值	0.01%
D0.08	DO 输出状态	1	D0.29	反馈速度	0.01Hz
D0.09	AI1 电压(V)	0.01V	D0.30	主频率 X 显示	0.01Hz
D0.10	AI2 外接面板电位器电压	0.01V	D0.31	辅频率 Y 显示	0.01Hz
D0.11	AI3 面板电位器电压(V)	0.01V	D0.32	变频器状态	1
D0.12	计数值	1	D0.33	目标转矩(%)	0.1%
D0.13	长度值	1	D0.34	电机温度值	1℃
D0.14	负载速度显示	1	D0.35	同步转子位置	0.0°
D0.15	PID 设定	1	D0.36	旋变位置	1
D0.16	PID 反馈	1	D0.37	Z 信号计数器	-
D0.17	PLC 阶段	1	D0.38	ABZ 位置	0.0
D0.18	HD(DI5)脉冲频率(kHz)	0.01KHz	D0.39	V/F 目标电压	1V
D0.19	反馈速度 (单位 0.1Hz)	0.1 Hz	D0.40	V/F 输出电压	1V
D0.20	剩余运行时间	0.1Min	D0.41	保留	

4、故障代码表

故障序号	故障显示	故障类型	故障序号	故障显示	故障类型
0	无	无故障	19	19=E.tUnE	电机调谐异常
1	1=E.IGbt	逆变单元保护	20	20=E.PG1	码盘故障
2	2=E.oCAC	加速过电流	21	21=E.EEP	EEPROM 读写异常
3	3=E.oCdE	减速过电流	22	22=E.HARd	变频器硬件异常
4	4=E.oCCo	恒速过电流	23	23=E.SHot	对地短路故障
5	5=E.oUAC	加速过电压	24	无	保留
6	6=E.oUdE	减速过电压	25	无	保留
7	7=E.oUCo	恒速过电压	26	26=E.ArA	累计运行时间到达故障
8	8=E.CPF	控制电源故障	27	27=E.US1t	用户自定义故障 1
9	9=E.LU	欠压故障	28	28=E.US2t	用户自定义故障 2
10	10=E.oL1	变频器过载	29	29=E.APA	上电时间到达
11	11=E.oLt	电机过载	30	30=E.ULF	掉载故障
12	12=E.IlF	输入缺相	31	31=E.PID	运行时 PID 反馈丢失故障
13	13=E.oLF	输出缺相	40	40=E.CbC	逐波限流故障
14	14=E.oH1	模块过热	41	41=E.tSr	运行时切换电机故障
15	15=E.EloF	外部故障	42	42= E.SdL	速度偏差过大故障
16	16=E.CoF1	通讯故障	43	43= E.oSF	电机过速度故障
17	17=E.rECF	接触器异常	45	45= E.oHt	电机过热故障
18	18=E.HALL	电流检测异常	51	51=E.PoSF	初始位置错误