



MD600 系列紧凑型变频器

参数手册



工业自动化



智能电梯



新能源汽车



工业机器人



轨道交通



资料编码 19012528A00

前言

资料简介

本产品是一款紧凑型变频器具备极致体积、同步异步一体、高性能开环矢量控制、标配 Modbus-RTU 和 CAN 通讯等特点，在硅晶、锂电、木工、物流、线缆、包装、机床等小型自动化设备中广泛应用，是小型自动化设备的经济之选。

本手册介绍产品的功能码、故障码信息。

更多资料

资料名称	资料编码	内容简介
MD600 系列紧凑型通用变频器	19120349	介绍产品的主要定位、亮点、应用场景以及选型相关的规格信息。
MD600 系列紧凑型变频器快速入门	19012336	介绍产品的快速安装与运行以及常见故障现象和常见功能码的设置等详细内容。
MD600 系列紧凑型变频器硬件手册	19012229	介绍产品的规格选型、机械设计、电气设计、常见 EMC 问题解决建议，以及产品符合认证及标准等详细内容。
MD600 系列紧凑型变频器功能手册	19012233	介绍产品的基本功能配置、功能应用、通信配置、故障处理以及功能码说明等详细内容。
MD600 系列紧凑型变频器参数手册（本手册）	19012528	介绍产品的功能码、故障码信息。
MD600 系列紧凑型变频器综合手册	PS00012434	介绍产品的规格选型、机械设计、电气设计、快速安装与运行、功能应用、通信配置、故障处理、以及常见 EMC 问题解决建议、产品符合认证及标准等详细内容。

版本变更记录

修订日期	资料版本	对应软件版本	资料变更内容
2024-09-20	A00	版本号：A03 版本标签：A2-22=L62.03/A2-23=L62.03/A2-24=000.00/A2-25=000.00	第一次发布

关于手册获取

本手册不随产品发货，如需获取电子版 PDF 文件，可以通过以下方式获取：

● 登录汇川技术官方网站（www.inovance.com），“服务与支持-资料下载”，搜索关键字并下载。

- 使用手机扫产品机身二维码，获取产品配套手册。
- 扫描下方二维码，安装掌上汇川 App，在 App 内搜索获取手册。



保修声明

正常使用情况下，产品发生故障或损坏，汇川技术提供保修期内的保修服务（产品保修期请详见订货单）。超过保修期，将收取维修费用。

保修期内，以下情况造成的产品损坏，将收取维修费用。

- 不按手册中的规定操作本产品，造成的产品损坏。
- 火灾、水灾、电压异常，造成的产品损坏。
- 将本产品用于非正常功能，造成的产品损坏。
- 超出产品规定的使用范围，造成的产品损坏。
- 不可抗力（自然灾害、地震、雷击）因素引起的产品二次损坏。

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。详细保修说明请参见《产品保修卡》。

目录

1 参数列表	8
F0 基本参数设定	8
F1 电机基本参数	38
F2 电机控制参数	42
A0 参数管理	52
A1 当前故障与警告	62
A2 系统信息	65
A3 机型信息	66
A4 硬件配置	67
A5 载频与发波配置	68
A6 键盘与显示	73
Ad 统计功能	81
AE 用户定制参数	85
b0 指令通道配置	92
b1 控制通道 1 主命令字	93
b2 控制通道 1 辅助命令字	97
b3 控制通道 2 主命令字	101
b4 控制通道 2 辅助命令字	105
b5 设定通道 1	110
b6 设定通道 2	120
b7 斜坡(加减速)设置	131
b8 多段值	144
b9 端子启停模块	153
C2 辨识与自检	155
C4 电机基本参数	160
C5 电机扩展参数	163
d0 电机基本控制	166
d1 电机限制和保护	180
d2 电机-V/f 控制	193
d3 电机速度控制	200
d4 电机电流控制	207
d5 电机励磁控制	207
E0 DI	209
E1 DO/RO	246
E2 AI	253
E3 AO	267
E4 HDI(DI4)	271
EE 输入输出校正(用户)	278
H1 故障等级设置	281
H2 自定义故障	317

H3 故障自动复位/重启	325
H6 历史故障记录 1	330
H7 历史故障记录 2	344
H8 历史故障记录 3	354
H9 历史故障记录 4	365
HA 历史故障记录 5	375
Hb 历史故障记录 6	385
n0 通信通用配置	396
n1 调测通信	399
n2 Modbus 通信	401
n3 CAN 通信	403
nE 过程数据地址映射	405
o6 逻辑运算 1	414
o7 逻辑运算 2	417
P0 辅助功能	419
P1 简易 PLC	437
P2 过程 PID	452
L0 位连接器 1	462
L1 位连接器 2	466
L3 位连接器 4	482
L4 位连接器 5	484
L5 字连接器 1	491
L6 字连接器 2	523
L7 字连接器 3	529
Lb 浮点连接器 1	529
LC 浮点连接器 2	538
Ld 浮点连接器 3	546
U0 常用监视参数 0	550
U2 常用监视参数 2	562
U3 常用监视参数 3	566
2 故障码一览表	572
3 故障码说明	592
E002.1: 硬件过流	592
E002.2: 软件过流	594
E005.1: 母线过电压	596
E008.1: 接触器动作频繁	598
E009.1: 欠压故障	598
E009.3: 预驱动超时	599
E010.1: 变频器过载	599
E011.1: 电机过载	602
E012.1 / A012.1 / L012.1 / N012.1: 输入缺相	603
E013.1: U 相缺相	604
E013.2: V 相缺相	605
E013.3: W 相缺相	605

E014.1: 变频器过温.....	606
E015.1 / A015.1 / L015.1 / N015.1: 外部故障 1	606
E015.2 / A015.2 / L015.2 / N015.2: 外部故障 2	607
E018.1: 电流检测回路故障.....	607
E019.1: 电机参数辨识超时.....	608
E019.2: 电机参数辨识中断.....	608
E019.4: 反电动势辨识异常.....	608
E019.3: 辨识过程中过电流.....	609
E019.5: 电机类型错误.....	609
E019.6: 电流采样相间增益偏差辨识异常.....	609
E019.7: 空载电流辨识超限.....	610
E021.1: EEPROM 不间断操作超时.....	610
E021.2: EEPROM 读故障.....	610
E021.3: EEPROM 写故障.....	611
E021.4: EEPROM 在 1S 内读写次数超过设定.....	611
E021.5: EEPROM 缓存超限.....	612
E023.1: 变频器输出对地短路故障.....	612
E026.1 / A026.1 / L026.1 / N026.1: 运行时间到达.....	612
E027.1 / A027.1 / L027.1 / N027.1: 用户自定义故障 1.....	613
E027.2 / A027.2 / L027.2 / N027.2: 用户自定义故障 2.....	614
E027.3 / A027.3 / L027.3 / N027.3: 用户自定义故障 3.....	614
E027.4 / A027.4 / L027.4 / N027.4: 用户自定义故障 4.....	615
E027.5 / A027.5 / L027.5 / N027.5: 用户自定义故障 5.....	616
E027.6 / A027.6 / L027.6 / N027.6: 用户自定义故障 6.....	617
E027.7 / A027.7 / L027.7 / N027.7: 用户自定义故障 7.....	617
E027.8 / A027.8 / L027.8 / N027.8: 用户自定义故障 8.....	618
E028.1 / A028.1 / L028.1 / N028.1: 用户自定义警告 1.....	619
E028.2 / A028.2 / L028.2 / N028.2: 用户自定义警告 2.....	619
E028.3 / A028.3 / L028.3 / N028.3: 用户自定义警告 3.....	620
E028.4 / A028.4 / L028.4 / N028.4: 用户自定义警告 4.....	621
E028.5 / A028.5 / L028.5 / N028.5: 用户自定义警告 5.....	621
E028.6 / A028.6 / L028.6 / N028.6: 用户自定义警告 6.....	622
E028.7 / A028.7 / L028.7 / N028.7: 用户自定义警告 7.....	623
E028.8 / A028.8 / L028.8 / N028.8: 用户自定义警告 8.....	623
E029.1 / A029.1 / L029.1 / N029.1: 累计上电时间到达.....	624
E030.1 / A030.1 / L030.1 / N030.1: 输出缺三相故障.....	625
E031.1 / A031.1 / L031.1 / N031.1: 运行 PID 时 PID 反馈丢失.....	625
E032.1 / A032.1 / L032.1 / N032.1: 参数复位异常.....	626
E032.2 / A032.2 / L032.2 / N032.2: 参数备份异常.....	627
E032.3 / A032.3 / L032.3 / N032.3: 参数断电异常.....	627
E032.4 / A032.4 / L032.4 / N032.4: 参数设置错误.....	628
E032.6 / A032.6 / L032.6 / N032.6: 参数上电校验异常.....	628
E032.7 / A032.7 / L032.7 / N032.7: 参数备份无效.....	629
E032.8 / A032.8 / L032.8 / N032.8: 参数上电初始化异常.....	630

E040.1: 逐波限流故障	630
E042.1 / A042.1 / L042.1 / N042.1: 速度偏差过大	632
E042.2 / A042.2 / L042.2 / N042.2: 实际速度与设定速度相反	634
E043.1 / A043.1 / L043.1 / N043.1: 电机超速	635
E043.2 / A043.2 / L043.2 / N043.2: 异步机 SVC 失速	637
E046.1: 负载监控过载故障	638
A046.2: 负载监控过载警告	639
E046.3: 负载监控掉载故障	639
A046.4: 负载监控掉载警告	640
E051.1: 磁极位置辨识异常	641
E056.1: 自检过程中断	641
E056.2: 自检 V 相上桥 IGBT 发生短路	641
E056.3: 自检 V 相下桥 IGBT 发生短路	642
E056.4: 自检 U 相上桥 IGBT 发生短路	642
E056.5: 自检 U 相下桥 IGBT 发生短路	642
E056.9: 自检输出缺相	642
E057.1: 自检 U 相上桥或 V 相下桥 IGBT 无法导通	643
E057.2: 自检 U 相下桥或 V 相上桥 IGBT 无法导通	643
E057.3: 自检 V 相上桥或 W 相下桥 IGBT 无法导通	643
E057.4: 自检 V 相下桥或 W 相上桥 IGBT 无法导通	644
E057.5: 自检 W 相上桥或 U 相下桥 IGBT 无法导通	644
E057.6: 自检 W 相下桥或 U 相上桥 IGBT 无法导通	644
E057.7: 自检 UV 输出短路	645
E057.8: 自检 VW 输出短路	645
E057.9: 自检 WU 输出短路	645
E058.1: 自检 U 相电流传感器安装反向	646
E058.2: 自检 V 相电流传感器安装反向	646
E058.3: 自检 W 相电流传感器安装反向	646
E058.4: 自检 U 相与 V 相电流传感器错位	646
E058.5: 自检 V 相与 W 相电流传感器错位	647
E058.6: 自检 W 相与 U 相电流传感器错位	647
E059.1 / A059.1 / L059.1 / N059.1: 自检 VW 两相不平衡	647
E059.2 / A059.2 / L059.2 / N059.2: 自检 UW 两相不平衡	648
E059.3 / A059.3 / L059.3 / N059.3: 自检 UV 两相不平衡	649
E080.1 / A080.1 / L080.1 / N080.1: 风扇故障	649
E085.4 / A085.4 / L085.4 / N085.4: 内部故障	650
E093.1 / A093.1 / L093.1 / N093.1: 电机堵转故障	650
E093.2 / A093.2 / L093.2 / N093.2: 电机失步故障	652
E093.3 / A093.3 / L093.3 / N093.3: 电流控制异常	653
E094.1 / A094.1 / L094.1 / N094.1: 极对数计算值与设置值不符	654
E094.2 / A094.2 / L094.2 / N094.2: 电机额定功率电压电流不匹配	655
E094.3 / A094.3 / L094.3 / N094.3: 空载电流异常	655
E094.4 / A094.4 / L094.4 / N094.4: 互感、空载电流与额定电压不符	656
E094.5 / A094.5 / L094.5 / N094.5: 转子电阻异常	656

E110.1 / A110.1 / L110.1 / N110.1: 变频器预过载	657
E111.1 / A111.1 / L111.1 / N111.1: 电机预过载	660
E114.1 / A114.1 / L114.1 / N114.1: 模块预过温	661
E154.1 / A154.1 / L154.1 / N154.1: HDI 断线	662
E154.3 / A154.3 / L154.3 / N154.3: AI1 输入异常	662
E160.1 / A160.1 / L160.1 / N160.1: Modbus 通信超时	663
E161.1 / A161.1 / L161.1 / N161.1: CANopen 心跳超时	664
E161.2 / A161.2 / L161.2 / N161.2: CANopenPDO 映射	664
E162.1 / A162.1 / L162.1 / N162.1: CANlink 心跳超时	665
E162.2 / A162.2 / L162.2 / N162.2: CANlink 站号冲突	666
E163.1: Modbus-RTU 通信超时 (RJ45)	666
E189.1 / A189.1 / L189.1 / N189.1: 调试软件通信故障	667
E193.1: 晃电欠压故障	667
E195.1: 参数下载异常中断	668

1 参数列表

F 常用参数

F0 基本参数设定

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-01	电机控制方式	0xF001	见“数值”	2	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0: SVC 2: V/f							
	设定说明： 设置电机控制方式，根据应用场景和电机类型选择。F0-01 为 d0-00[电机控制方式]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0: SVC(无速度传感器矢量控制)- 是一种开环矢量控制，适用于高性能控制场合，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。选择该模式需要进行参数辨识操作，获取准确的电机参数才能发挥矢量控制方式的优势。 2: V/f (速度开环控制)- 恒压频比的开环控制。参数不敏感，简单可靠易用，动态性能较 SVC 相对较差，适用于对负载控制性能要求不高的场合，如风机、泵类负载。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-02	电机控制模式	0xF002	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0: 速度控制 1: 转矩控制 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A 版本) 其他: B 连接器							
	设定说明： 设置电机控制目标，根据实际工况进行选择。F0-02 为 d0-01[电机控制方式]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0: 速度控制 - 以速度为控制目标； 1: 转矩控制 - 以转矩为控制目标； 3~7: DI1~DI5 - 取决于 DI 最终端子状态，0 为速度控制，1 为转矩控制； 其他: B 连接器 - 取决于 B 连接器状态，0 为速度控制，1 为转矩控制。							

	补充说明： V/f 模式下，设置成转矩控制无效，MD600 始终保持速度控制。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-03	控制通道 1 主命令来源	0xF003	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：键盘 1：端子 2：通信 3：自定义							
	设定说明： 设置控制通道 1 的主命令来源。F0-03 为 b1-00[控制通道 1 主命令来源]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：键盘 - 选择控制通道 1 的主命令来源为 LED 操作面板或外引键盘。可通过操作面板上的 RUN/STOP 等按键进行控制。制命令。 1：端子 - 选择控制通道 1 的主命令来源为端子，可通过变频器的 DI 端子输入控制命令，DI 端子控制命令根据不同场合进行设定，如启停、正反转、点动、多段值等功能。 2：通信 - 选择控制通道 1 的主命令来源为 Modbus 等通信控制。变频器需要与上位机的通信，可通过远程通信输入控制命令。适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 3：自定义 - 选择控制通道 1 的主命令来源为自定义控制，此时可通过功能码 b1-01~b1-09，ON_OFF1(启停)/OFF2(自由停机)/OFF3(快速停机)等来控制。：							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-07	端子启停模块 A 模式	0xF007	见“数值”	3	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：不使能 1：IN1 启动 2：IN1 启动，IN2 方向 3：IN1 正向启动，IN2 反向启动 4：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止 5：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止，IN3 方向 6：IN1P(上升沿)正向启动，IN2P(上升沿)反向启动，IN3 停止							
	设定说明： 设置端子启停模块 A 的模式。该参数对端子功能中的 IN1/IN2/IN3 生效。F0-07 为 b9-01[端子启停模块 A 模式]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：不使能，即模式无效，IN1/IN2/IN3 均无效 1：IN1 启动 该模式下，接入 1 个 DI 端子-设定功能 IN1，用于控制正转启停。 2：IN1 启动、IN2 方向 该模式下，接入 2 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2，IN1 用于控制正转启停，IN2 用于控制运行方向。 3：IN1 正向启动，IN2 反向启动							

	<p>该模式下，接入 2 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2，IN1 用于控制正转启停，IN2 用于控制反转启停，同时有效则停机。</p> <p>4: IN1P(上升沿)启动，IN2 停止</p> <p>该模式下，接入 2 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2，IN1 上升沿用于控制正转启动，IN2 用于控制停止</p> <p>5: IN1P(上升沿)启动，IN2 停止，IN3 方向</p> <p>该模式下，接入 3 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2/IN3，IN1 上升沿用于控制正转启动，IN2 用于控制停止，IN3 用于控制运行方向。</p> <p>6: IN1P(上升沿)正向启动，IN2P(上升沿)反向启动，IN3 停止</p> <p>该模式下，接入 3 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2/IN3，IN1 上升沿用于控制正转启动，IN2 用于控制反转启动，IN3 用于控制停止。</p>																																																													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																																						
F0-10	DI1 端子功能选择	0xF00A	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-																																																						
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> <tr> <td>6: 频率 UP 调节</td> <td>32: 立即直流制动</td> <td>66: 强制本地控制</td> </tr> <tr> <td>7: 频率 DOWN 调节</td> <td>33: 外部故障常闭输入</td> <td>67: 强制端子控制</td> </tr> <tr> <td>8: 自由停机</td> <td>34: 频率修改使能</td> <td>68: 强制通信控制</td> </tr> <tr> <td>9: 故障复位(RESET)</td> <td>35: PID 作用方向取反</td> <td>69: 强制自定义控制</td> </tr> <tr> <td>10: 运行暂停(端子控制)</td> <td>36: 外部停机端子 1</td> <td>70: 控制通道选择</td> </tr> <tr> <td>11: 外部故障常开输入</td> <td>38: PID 积分暂停</td> <td>71: 设定通道选择</td> </tr> <tr> <td>12: 多段值端子 1</td> <td>43: PID 参数切换</td> <td>72: 端子模块 A/B 选择</td> </tr> <tr> <td>13: 多段值端子 2</td> <td>44: 用户自定义故障 1</td> <td>77: 运行使能(所有模式)</td> </tr> <tr> <td>14: 多段值端子 3</td> <td>45: 用户自定义故障 2</td> <td>78: 正向运行允许</td> </tr> <tr> <td>15: 多段值端子 4</td> <td>46: 速度控制/转矩控制选择</td> <td>79: 负向运行允许</td> </tr> <tr> <td>16: 加减速选择端子 1</td> <td>47: 紧急停机</td> <td>80: RFG 输入置零</td> </tr> <tr> <td>17: 加减速选择端子 2</td> <td>49: 减速直流制动</td> <td></td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)	6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制	7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制	8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制	9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制	10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择	11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择	12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择	13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)	14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许	15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许	16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零	17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	
	0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																																																											
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																																																												
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																																																												
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																																																												
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																																																												
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																																																												
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制																																																												
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制																																																												
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制																																																												
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制																																																												
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择																																																												
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择																																																												
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择																																																												
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)																																																												
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许																																																												
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许																																																												
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零																																																												
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动																																																													
<p>设定说明：</p> <p>设置 DI1 端子功能，若无特殊说明，对应端子功能为电平触发。F0-10 为 E0-00[DI1 端子功能选择]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明：</p> <p>0: 无功能 - DI 端子无任何功能。</p> <p>1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1，端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行，运行频率与方向由点动 1 频率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p> <p>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2，端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行，运行频率与方向由点动 2 频</p>																																																														

率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效，频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键，端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效，频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键，端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机- 变频器通过停止输出来停机，相当于电动机的电源被切断，拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出，负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时，与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时，变频器进行减速停机，所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后，变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时，变频器正常，端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后，变频器报故障 E015.1，变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态，实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景：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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间，通过这两个端子的 4 种状态，可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频，加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间；减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定)，减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时，端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值)，使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时，变频器维持当前运行频率，不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停，维持当前输出。端子有效时，变频器维持当前的 PID 输出，不再进行 PID 调节，端子失效时，PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时，使变频器简易 PLC 恢复到初始状态，即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式，端子有效时，变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换；端子无效时，恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效，DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI)，接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时，变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流，形成静止磁场，此时电动机处于能耗制动状态，转子切割该静止磁场而产生制动转矩，使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时，相当于外部故障输入信号；端子有效时，变频器正常。当外部信号送给变频器后，变频器报故障 E015.2，变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时，则 RFG 输入频率允许修改；端子无效时，则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时，PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时，使变频器停机，相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时，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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1)，若端子无效，PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值；若端子有效，PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时，变频器报故障 E027.1，变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时，变频器报故障 E027.2，变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0，端子有效时，控制方式为转矩模式；端子无效时，控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1，端子有效时，控制方式为速度模式；端子无效时，控制方式为转矩模式。

<p>47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。</p> <p>49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。</p> <p>50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。</p> <p>61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p> <p>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p> <p>66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。</p> <p>67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。</p> <p>68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。</p> <p>69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。</p> <p>70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。</p> <p>72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。</p> <p>77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。</p> <p>78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。</p>																																								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																
F0-11	DI2 端子功能选择	0xF00B	见“数值”	4	无符号 16 位	停机更改	标准	-																																
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> <tr> <td>6: 频率 UP 调节</td> <td>32: 立即直流制动</td> <td>66: 强制本地控制</td> </tr> <tr> <td>7: 频率 DOWN 调节</td> <td>33: 外部故障常闭输入</td> <td>67: 强制端子控制</td> </tr> <tr> <td>8: 自由停机</td> <td>34: 频率修改使能</td> <td>68: 强制通信控制</td> </tr> <tr> <td>9: 故障复位(RESET)</td> <td>35: PID 作用方向取反</td> <td>69: 强制自定义控制</td> </tr> <tr> <td>10: 运行暂停(端子控制)</td> <td>36: 外部停机端子 1</td> <td>70: 控制通道选择</td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)	6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制	7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制	8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制	9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制	10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1
0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																																						
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																																						
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																																						
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																																						
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																																						
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																																						
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制																																						
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制																																						
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制																																						
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制																																						
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择																																						

11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	

设定说明:

设置 DI2 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。F0-11 为 E0-01[DI2 端子功能选择]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。

选项说明:

0: 无功能 - DI 端子无任何功能。

1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机 - 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子有效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。

69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。

70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。

72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。

	77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。 78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。 79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。 80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。																																																													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																																						
F0-12	DI3 端子功能选择	0xF00C	见“数值”	9	无符号 16 位	停机更改	标准	-																																																						
	数值:																																																													
	<table border="0"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> <tr> <td>6: 频率 UP 调节</td> <td>32: 立即直流制动</td> <td>66: 强制本地控制</td> </tr> <tr> <td>7: 频率 DOWN 调节</td> <td>33: 外部故障常闭输入</td> <td>67: 强制端子控制</td> </tr> <tr> <td>8: 自由停机</td> <td>34: 频率修改使能</td> <td>68: 强制通信控制</td> </tr> <tr> <td>9: 故障复位(RESET)</td> <td>35: PID 作用方向取反</td> <td>69: 强制自定义控制</td> </tr> <tr> <td>10: 运行暂停(端子控制)</td> <td>36: 外部停机端子 1</td> <td>70: 控制通道选择</td> </tr> <tr> <td>11: 外部故障常开输入</td> <td>38: PID 积分暂停</td> <td>71: 设定通道选择</td> </tr> <tr> <td>12: 多段值端子 1</td> <td>43: PID 参数切换</td> <td>72: 端子模块 A/B 选择</td> </tr> <tr> <td>13: 多段值端子 2</td> <td>44: 用户自定义故障 1</td> <td>77: 运行使能(所有模式)</td> </tr> <tr> <td>14: 多段值端子 3</td> <td>45: 用户自定义故障 2</td> <td>78: 正向运行允许</td> </tr> <tr> <td>15: 多段值端子 4</td> <td>46: 速度控制/转矩控制选择</td> <td>79: 负向运行允许</td> </tr> <tr> <td>16: 加减速选择端子 1</td> <td>47: 紧急停机</td> <td>80: RFG 输入置零</td> </tr> <tr> <td>17: 加减速选择端子 2</td> <td>49: 减速直流制动</td> <td></td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)	6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制	7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制	8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制	9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制	10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择	11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择	12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择	13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)	14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许	15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许	16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零	17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	
	0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																																																											
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																																																												
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																																																												
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																																																												
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																																																												
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																																																												
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制																																																												
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制																																																												
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制																																																												
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制																																																												
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择																																																												
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择																																																												
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择																																																												
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)																																																												
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许																																																												
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许																																																												
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零																																																												
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动																																																													
设定说明: 设置 DI3 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。F0-12 为 E0-02[DI3 端子功能选择]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。																																																														
选项说明: 0: 无功能 - DI 端子无任何功能。 1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。 2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。 3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。 4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效) 5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效) 6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。 7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。																																																														

8: 自由停机-变频器通过停止输出来停机,相当于电动机的电源被切断,拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出,负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET)-对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时,与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停-端子有效时,变频器进行减速停机,所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后,变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入-端子有效时,变频器正常,端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后,变频器报故障 E015.1,变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4-变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态,实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景:不需要连续调整变频器运行频率,只需要使用若干个频率值的应用场合。

16~17: 加减速选择端子 1~2-变频器提供四组加减速时间,通过这两个端子的 4 种状态,可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频,加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间;减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定),减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零-当主频率来源为数字设定时,端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值),使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止-禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时,变频器维持当前运行频率,不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停-PID 计算暂停,维持当前输出。端子有效时,变频器维持当前的 PID 输出,不再进行 PID 调节,端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位-端子有效时,使变频器简易 PLC 恢复到初始状态,即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止-当变频器工作在转矩模式,端子有效时,变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换;端子无效时,恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入-只有 DI4 设置此功能有效,DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI),接收脉冲信号。

32: 立即直流制动-端子有效时,变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流,形成静止磁场,此时电动机处于能耗制动状态,转子切割该静止磁场而产生制动转矩,使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入-端子有效时,相当于外部故障输入信号;端子无效时,变频器正常。当外部信号送给变频器后,变频器报故障 E015.2,变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能-端子有效时,则 RFG 输入频率允许修改;端子无效时,则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反-端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1-端子有效时,使变频器停机,相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停-端子有效时, 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。

43: PID 参数切换-当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1),若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值;若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1-端子有效时,变频器报故障 E027.1,变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2-端子有效时,变频器报故障 E027.2,变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择-变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0,端子有效时,控制方式为转矩模式;端子无效时,控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1,端子有效时,控制方式为速度模式;端子无效时,控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机-端子有效时,变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态,即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间),也会紧急停止。与一般的减速停机不同,在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子,如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态,变频器也不会启动,需先断开运行端子后再次输入端子运行指令,变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动-端子有效时,变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率),然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。

69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。

70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。

72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。

77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。

78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。

79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。

80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
F0-13	DI4 端子功能选择	0xF00D	见“数值”	12	无符号 16 位	停机更改	标准	-	
	数值:								
	0: 无功能		19: UP/DOWN 调节量清零		50: 本次运行时间清零				
	1: 端子启停模块 A_IN1		21: 加减速禁止		61: 端子启停模块 B_IN1				
	2: 端子启停模块 A_IN2		22: PID 暂停		62: 端子启停模块 B_IN2				
	3: 端子启停模块 A_IN3		23: 简易 PLC 状态复位		63: 端子启停模块 B_IN3				
	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)		29: 转矩控制禁止		64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)				
	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)		30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)		65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)				
	6: 频率 UP 调节		32: 立即直流制动		66: 强制本地控制				
	7: 频率 DOWN 调节		33: 外部故障常闭输入		67: 强制端子控制				
	8: 自由停机		34: 频率修改使能		68: 强制通信控制				
	9: 故障复位(RESET)		35: PID 作用方向取反		69: 强制自定义控制				
	10: 运行暂停(端子控制)		36: 外部停机端子 1		70: 控制通道选择				
	11: 外部故障常开输入		38: PID 积分暂停		71: 设定通道选择				
	12: 多段值端子 1		43: PID 参数切换		72: 端子模块 A/B 选择				
13: 多段值端子 2		44: 用户自定义故障 1		77: 运行使能(所有模式)					
14: 多段值端子 3		45: 用户自定义故障 2		78: 正向运行允许					
15: 多段值端子 4		46: 速度控制/转矩控制选择		79: 负向运行允许					

16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	

设定说明:

设置 DI4 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。F0-13 为 E0-03[DI4 端子功能选择]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。

选项说明:

0: 无功能 - DI 端子无任何功能。

1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机 - 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直

流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子有效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。

69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。

70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。

72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。

77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。

78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。

79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。

80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-14	DI5 端子功能选择 (MD600A)	0xF00E	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：无功能 1：端子启停模块 A_IN1 2：端子启停模块 A_IN2 3：端子启停模块 A_IN3 4：端子启停模块 A 点动 1(JOG1) 5：端子启停模块 A 点动 2(JOG2) 6：频率 UP 调节 7：频率 DOWN 调节 8：自由停机 9：故障复位(RESET) 10：运行暂停(端子控制) 11：外部故障常开输入 12：多段值端子 1 13：多段值端子 2 14：多段值端子 3 15：多段值端子 4 16：加减速选择端子 1 17：加减速选择端子 2 19：UP/DOWN 调节量清零 21：加减速禁止 22：PID 暂停 23：简易 PLC 状态复位 29：转矩控制禁止 30：脉冲频率输入(仅 DI4 生效) 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：外部停机端子 1 38：PID 积分暂停 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/转矩控制选择 47：紧急停机 49：减速直流制动 50：本次运行时间清零 61：端子启停模块 B_IN1 62：端子启停模块 B_IN2 63：端子启停模块 B_IN3 64：端子启停模块 B 点动 1(JOG1) 65：端子启停模块 B 点动 2(JOG2) 66：强制本地控制 67：强制端子控制 68：强制通信控制 69：强制自定义控制 70：控制通道选择 71：设定通道选择 72：端子模块 A/B 选择 77：运行使能(所有模式) 78：正向运行允许 79：负向运行允许 80：RFG 输入置零							
	设定说明： 设置 DI5 端子功能，若无特殊说明，对应端子功能为电平触发。F0-14 为 E0-04[DI5 端子功能选择]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：无功能 - DI 端子无任何功能。 1：端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。 2：端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。 3：端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。 4：端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1，端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行，运行频率与方向由点动 1 频率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效) 5：端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2，端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行，运行频率与方向由点动 2 频率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效) 6：频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效，频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键，端子无效相当于松开递增键。 7：频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效，频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键，端子无效相当于松开递减键。 8：自由停机 - 变频器通过停止输出来停机，相当于电动机的电源被切断，拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出，负载按照机械惯性自由停止。 9：故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时，与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能							

可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子无效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
 62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
 63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
 64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)
 65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)
 66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。
 67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。
 68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。
 69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。
 70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。
 71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。
 72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。
 76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。
 77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。
 78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。
 79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。
 80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-17	RO1 输出功能选择	0xF011	见“数值”	2	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值:							
	0: 无输出	17: 上限频率到达	31: AI1 输入超限					
	1: 变频器运行中	18: 下限频率到达(停机无效)	32: 三相缺相中					
2: 故障输出	19: 欠压状态输出	33: 反向运行中						
3: 频率水平检测 FDT1 输出	20: 通信设定	34: 零电流状态						
4: 频率到达	23: 零速运行中 2(停机有效)	35: 模块温度到达						
5: 零速运行中(停机无效)	24: 累计上电时间到达	36: 输出电流超限						
6: 电机过载预警	25: 频率水平检测 FDT2 输出	37: 下限频率到达(停机有效)						
7: 变频器过载预警	26: 频率 1 到达输出	38: 异常输出(故障/轻故障/警告)						
11: 简易 PLC 循环完成	27: 频率 2 到达输出	40: 本次运行时间到达						
12: 累计运行时间到达	28: 电流 1 到达输出	41: 故障(除欠压外)输出						
14: 转矩限定中	29: 电流 2 到达输出	43: 轻故障或者警告时输出						
15: 运行准备就绪	30: 定时到达输出	其他: B 连接器						
设定说明:								
设置 RO1 输出功能, 满足设定功能触发条件时, 输出信号有效, 否出输出信号无效。F0-17 为 E1-00[RO1 输出功能选择]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。								
选项说明:								
0: 无输出 - 输出端子无任何功能。								
1: 变频器运行中 - 变频器正处于运行状态, 有输出频率(可以为零), 此时输出“有效”信号。								

- 2: 故障输出 - 当变频器停机类故障(自由停机、最大能力停机、快速停机、减速停机)时, 输出“有效”信号。
- 3: 频率水平检测 FDT1 输出 - 当运行频率高于频率检测值时, RO 输出“有效”信号, 当运行频率低于检测值减去 FDT 滞后值(P0-34 设定值与 P0-35 的乘积), RO 输出“有效”信号取消。
- 4: 频率到达- 变频器的运行频率, 处于目标频率一定范围内(目标频率±P0-38 的设定值与最大频率的乘积), RO 输出“有效”信号。
- 5: 零速运行中(停机无效) - 变频器运行且输出频率为 0 时, 输出“有效”信号。在变频器处于停机状态时, 该信号“无效”。
- 6: 电机过载预警 - 电机过载保护动作之前, 根据过载预警系数(d1-47)进行判断, 在超过预警阈值后输出“有效”信号。(预警阈值的计算参照电机过载保护功能)。
- 7: 变频器过载预警 - 在变频器过载保护发生前 10s, 输出“有效”信号。
- 11: 简易 PLC 循环完成 - 当简易 PLC 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 P0-17 和 P0-19 组合设定的运行时间时, 输出“有效”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, 输出“有效”信号。
- 15: 运行准备就绪 - 变频器上电后, 处于无异常状态时, 输出“有效”信号。
- 17: 上限频率到达 - 这里的上限频率为电机最大频率与 D1-04、D1-07(正反向)上限频率的较小值; 当运行频率到达上限频率时, 输出“有效”信号。
- 18: 下限频率到达(停机无效) - 这里的下限频率为电机最小频率与 D1-05、D1-08(正反向)下限频率的较大值; 若 P0-11(给定频率低于电机最小频率运行模式)设置为 1(停机)、3(自由停机)时, 只要设定目标频率低于 C4-11, 则不运行, 输出“无效”信号。
当 P0-11(给定频率低于电机最小频率运行模式)设置为 0(以下限频率运行)或者 2(零速运行)时, 设定目标频率到达下限频率且变频器运行时, 输出“有效”信号。
- 19: 欠压状态输出 - 变频器处于欠压状态时, 输出“有效”信号。
- 20: 通信设定 - 端子“有效”或者“无效”状态由通信地址 0x2001 或者 0x7312 的设定值控制。(写 0x2001 地址需开启 n0-12 兼容模式)
- 23: 零速运行中 2(停机有效) - 变频器运行且输出频率为 0 时, 输出“有效”信号。在变频器处于停机状态时, 该信号也为“有效”。
- 24: 累计上电时间到达 - 变频器累计上电时间(Ad-02/Ad-03)超过 P0-16/P0-18(设定累计上电到达时间)所设定时间时, 输出“有效”信号。
- 25: 频率水平检测 FDT2 输出 - 当运行频率高于频率检测值时, RO 输出“有效”信号, 当运行频率低于检测值减去频率检测滞后值(P0-36 设定值与 P0-37 的乘积), RO 输出“有效”信号取消。
- 26: 频率 1 到达输出 - 变频器的运行频率, 处于 P0-39(任意到达频率检测值 1)频率检出范围内, RO 输出“有效”信号。频率检出范围: $(P0-39-P0-40) \times C4-10(\text{最大频率}) \sim (P0-39+P0-40) \times C4-10$ 。
- 27: 频率 2 到达输出 - 变频器的运行频率, 处于 P0-41(任意到达频率检测值 2)频率检出范围内, RO 输出“有效”信号。频率检出范围: $(P0-41-P0-42) \times C4-10(\text{最大频率}) \sim (P0-41+P0-42) \times C4-10$ 。
- 28: 电流 1 到达输出 - 变频器的输出电流, 处于 P0-43(任意到达电流 1)电流的范围内, RO 输出“有效”信号。电流检出范围 = $(P0-43-P0-44) \times C4-03(\text{电机额定电流}) \sim (P0-43+P0-44) \times C4-03$ 。
- 29: 电流 2 到达输出 - 变频器的输出电流, 处于 P0-45(任意到达电流 2)电流的范围内, RO 输出“有效”信号。电流检出范围 = $(P0-45-P0-46) \times C4-03(\text{电机额定电流}) \sim (P0-45+P0-46) \times C4-03$ 。
- 30: 定时到达输出 - 当定时功能选择(P0-13)有效时, 变频器本次运行时间达到所设置的定时时间后, 输出“有效”信号。定时时间由 P0-14 和 P0-15 设置。
- 31: AI1 输入超限 - 当模拟量输入 AI1 的值大于 E2-14(AI1 输入保护上限) 或小于 E2-15(AI1 输入保护下限) 时, 输出“有效”信号。
- 32: 三相缺相中 - 变频器处于三相缺相状态时, 输出“有效”信号。
- 33: 反向运行中 - 变频器处于反向运行时, 输出“有效”信号。

	<p>34: 零电流状态 - 变频器的输出电流, 处于零电流的范围内, 且持续时间超过 P0-48(零电流检测延迟时间)后, RO 输出“有效”信号。零电流检出范围 = 0~ P0-47×电机额定电流。</p> <p>35: 模块温度到达 - 逆变模块散热器温度达到所设置的模块温度到达值(P0-33)时, 输出“有效”信号。</p> <p>36: 输出电流超限 - 变频器的输出电流, 大于 P0-49(输出电流超限值), 且持续时间超过 P0-50(输出电流超限检测延迟时间)后, RO 输出“有效”信号。</p> <p>37: 下限频率到达(停机有效) - 这里的下限频率为电机最小频率与 DI-05、D1-08(正+F21 反向)下限频率的较大值; 当设定目标频率到达下限频率时, 即使在停机状态, 都输出“有效”信号。</p> <p>38: 异常输出(所有故障) - 当变频器发生异常时(包括故障、轻故障、警告), RO 端子输出“有效”信号。</p> <p>40: 本次运行时间到达 - 变频器本次开始运行时间超过 P0-20(本次运行到达时间设定)所设定的时间时, 输出“有效”信号。</p> <p>41: 故障(除欠压外)输出 - 当变频器发生除欠压外的异常时(包括故障、轻故障、警告), RO 输出“有效”信号。</p> <p>43: 轻故障或者警告时输出 - 当变频器发生异常时(轻故障、警告), RO 输出有效信号。故障保护动作选择可以参照 H1-00~H1-13(限速运行、限制功率、限电流运行、限转矩运行、警告都输出)。</p> <p>其他: B 连接器 - 由所选 B 连接器状态决定 RO 硬件输出状态。</p>																																											
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																				
F0-21	DO1 输出功能选择 (MD600A)	0xF015	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-																																				
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无输出</td> <td>17: 上限频率到达</td> <td>31: AI1 输入超限</td> </tr> <tr> <td>1: 变频器运行中</td> <td>18: 下限频率到达(停机无效)</td> <td>32: 三相缺相中</td> </tr> <tr> <td>2: 故障输出</td> <td>19: 欠压状态输出</td> <td>33: 反向运行中</td> </tr> <tr> <td>3: 频率水平检测 FDT1 输出</td> <td>20: 通信设定</td> <td>34: 零电流状态</td> </tr> <tr> <td>4: 频率到达</td> <td>23: 零速运行中 2(停机有效)</td> <td>35: 模块温度到达</td> </tr> <tr> <td>5: 零速运行中(停机无效)</td> <td>24: 累计上电时间到达</td> <td>36: 输出电流超限</td> </tr> <tr> <td>6: 电机过载预警</td> <td>25: 频率水平检测 FDT2 输出</td> <td>37: 下限频率到达(停机有效)</td> </tr> <tr> <td>7: 变频器过载预警</td> <td>26: 频率 1 到达输出</td> <td>38: 异常输出(故障/轻故障/警告)</td> </tr> <tr> <td>11: 简易 PLC 循环完成</td> <td>27: 频率 2 到达输出</td> <td>40: 本次运行时间到达</td> </tr> <tr> <td>12: 累计运行时间到达</td> <td>28: 电流 1 到达输出</td> <td>41: 故障(除欠压外)输出</td> </tr> <tr> <td>14: 转矩限定中</td> <td>29: 电流 2 到达输出</td> <td>43: 轻故障或者警告时输出</td> </tr> <tr> <td>15: 运行准备就绪</td> <td>30: 定时到达输出</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </table>								0: 无输出	17: 上限频率到达	31: AI1 输入超限	1: 变频器运行中	18: 下限频率到达(停机无效)	32: 三相缺相中	2: 故障输出	19: 欠压状态输出	33: 反向运行中	3: 频率水平检测 FDT1 输出	20: 通信设定	34: 零电流状态	4: 频率到达	23: 零速运行中 2(停机有效)	35: 模块温度到达	5: 零速运行中(停机无效)	24: 累计上电时间到达	36: 输出电流超限	6: 电机过载预警	25: 频率水平检测 FDT2 输出	37: 下限频率到达(停机有效)	7: 变频器过载预警	26: 频率 1 到达输出	38: 异常输出(故障/轻故障/警告)	11: 简易 PLC 循环完成	27: 频率 2 到达输出	40: 本次运行时间到达	12: 累计运行时间到达	28: 电流 1 到达输出	41: 故障(除欠压外)输出	14: 转矩限定中	29: 电流 2 到达输出	43: 轻故障或者警告时输出	15: 运行准备就绪	30: 定时到达输出	其他: B 连接器
	0: 无输出	17: 上限频率到达	31: AI1 输入超限																																									
1: 变频器运行中	18: 下限频率到达(停机无效)	32: 三相缺相中																																										
2: 故障输出	19: 欠压状态输出	33: 反向运行中																																										
3: 频率水平检测 FDT1 输出	20: 通信设定	34: 零电流状态																																										
4: 频率到达	23: 零速运行中 2(停机有效)	35: 模块温度到达																																										
5: 零速运行中(停机无效)	24: 累计上电时间到达	36: 输出电流超限																																										
6: 电机过载预警	25: 频率水平检测 FDT2 输出	37: 下限频率到达(停机有效)																																										
7: 变频器过载预警	26: 频率 1 到达输出	38: 异常输出(故障/轻故障/警告)																																										
11: 简易 PLC 循环完成	27: 频率 2 到达输出	40: 本次运行时间到达																																										
12: 累计运行时间到达	28: 电流 1 到达输出	41: 故障(除欠压外)输出																																										
14: 转矩限定中	29: 电流 2 到达输出	43: 轻故障或者警告时输出																																										
15: 运行准备就绪	30: 定时到达输出	其他: B 连接器																																										
<p>设定说明:</p> <p>设置 DO1 输出功能, 满足设定功能触发条件时, 输出信号有效, 否出输出信号无效。F0-21 为 E1-04[DO1 输出功能选择 (MD600A)]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 无输出 - 输出端子无任何功能。</p> <p>1: 变频器运行中 - 变频器正处于运行状态, 有输出频率(可以为零), 此时输出“有效”信号。</p> <p>2: 故障输出 - 当变频器停机类故障(自由停机、最大能力停机、快速停机、减速停机)时, 输出“有效”信号。</p> <p>3: 频率水平检测 FDT1 输出 - 当运行频率高于频率检测值时, DO 输出“有效”信号, 当运行频率低于检测值减去 FDT 滞后值(P0-34 设定值与 P0-35 的乘积), DO 输出“有效”信号取消。</p> <p>4: 频率到达 - 变频器的运行频率, 处于目标频率一定范围内(目标频率±P0-38 的设定值与最大频率的乘积), DO 输出“有效”信号。</p> <p>5: 零速运行中(停机无效) - 变频器运行且输出频率为 0 时, 输出“有效”信号。在变频器处于停机状态时, 该信号“无</p>																																												

效”。

6: 电机过载预警 - 电机过载保护动作之前, 根据过载预警系数(d1-47)进行判断, 在超过预警阈值后输出“有效”信号。(预警阈值的计算参照电机过载保护功能)。

7: 变频器过载预警 - 在变频器过载保护发生前 10s, 输出“有效”信号。

11: 简易 PLC 循环完成 - 当简易 PLC 运行完成一个循环后, 输出一个宽度为 250ms 的脉冲信号。

12: 累计运行时间到达 - 变频器累计运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合设定的运行时间时, 输出“有效”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, 输出“有效”信号。

15: 运行准备就绪 - 变频器上电后, 处于无异常状态时, 输出“有效”信号。

17: 上限频率到达 - 这里的上限频率为电机最大频率与 D1-04、D1-07(正反向)上限频率的较小值; 当运行频率到达上限频率时, 输出“有效”信号。

18: 下限频率到达(停机无效) - 这里的下限频率为电机最小频率与 DI-05、D1-08(正反向)下限频率的较大值; 若 P0-11(给定频率低于电机最小频率运行模式)设置为 1(停机)、3(自由停机)时, 只要设定目标频率低于 C4-11, 则不运行, 输出“无效”信号。

当 P0-11(给定频率低于电机最小频率运行模式)设置为 0(以下限频率运行)或者 2(零速运行)时, 设定目标频率到达下限频率且变频器运行时, 输出“有效”信号。

19: 欠压状态输出 - 变频器处于欠压状态时, 输出“有效”信号。

20: 通信设定 - 端子“有效”或者“无效”状态由通信地址 0x2001 或者 0x7312 的设定值控制。(写 0x2001 地址需开启 n0-12 兼容模式)

23: 零速运行中 2(停机有效) - 变频器运行且输出频率为 0 时, 输出“有效”信号。在变频器处于停机状态时, 该信号也为“有效”。

24: 累计上电时间到达 - 变频器累计上电时间(Ad-02/Ad-03)超过 P0-16/P0-18(设定累计上电到达时间)所设定时间时, 输出“有效”信号。

25: 频率水平检测 FDT2 输出 - 当运行频率高于频率检测值时, DO 输出“有效”信号, 当运行频率低于检测值减去频率检测滞后值(P0-36 设定值与 P0-37 的乘积), DO 输出“有效”信号取消。

26: 频率 1 到达输出 - 变频器的运行频率, 处于 P0-39(任意到达频率检测值 1)频率检出范围内, DO 输出“有效”信号。频率检出范围: $(P0-39-P0-40) \times C4-10(\text{最大频率}) \sim (P0-39+P0-40) \times C4-10$ 。

27: 频率 2 到达输出 - 变频器的运行频率, 处于 P0-41(任意到达频率检测值 2)频率检出范围内, DO 输出“有效”信号。频率检出范围: $(P0-41-P0-42) \times C4-10(\text{最大频率}) \sim (P0-41+P0-42) \times C4-10$ 。

28: 电流 1 到达输出 - 变频器的输出电流, 处于 P0-43(任意到达电流 1)电流的范围内, DO 输出“有效”信号。电流检出范围 = $(P0-43-P0-44) \times C4-03(\text{电机额定电流}) \sim (P0-43+P0-44) \times C4-03$ 。

29: 电流 2 到达输出 - 变频器的输出电流, 处于 P0-45(任意到达电流 2)电流的范围内, DO 输出“有效”信号。电流检出范围 = $(P0-45-P0-46) \times C4-03(\text{电机额定电流}) \sim (P0-45+P0-46) \times C4-03$ 。

30: 定时到达输出 - 当定时功能选择(P0-13)有效时, 变频器本次运行时间达到所设置的定时时间后, 输出“有效”信号。定时时间由 P0-14 和 P0-15 设置。

31: AI1 输入超限 - 当模拟量输入 AI1 的值大于 E2-14(AI1 输入保护上限) 或小于 E2-15(AI1 输入保护下限) 时, 输出“有效”信号。

32: 三相缺相中 - 变频器处于输出三相缺相状态时, 输出“有效”信号。

33: 反向运行中 - 变频器处于反向运行时, 输出“有效”信号。

34: 零电流状态 - 变频器的输出电流, 处于零电流的范围内, 且持续时间超过 P0-48(零电流检测延迟时间)后, DO 输出“有效”信号。零电流检出范围 = $0 \sim P0-47 \times \text{电机额定电流}$ 。

35: 模块温度到达 - 逆变模块散热器温度达到所设置的模块温度到达值(P0-33)时, 输出“有效”信号。

36: 输出电流超限 - 变频器的输出电流, 大于 P0-49(输出电流超限值), 且持续时间超过 P0-50(输出电流超限检测延迟时间)后, DO 输出“有效”信号。

37: 下限频率到达(停机有效) - 这里的下限频率为电机最小频率与 DI-05、D1-08(正反向)下限频率的较大值; 当设定目标频

	<p>率到达下限频率时，即使在停机状态，都输出“有效”信号。</p> <p>38：异常输出(所有故障) - 当变频器发生异常时(包括故障、轻故障、警告)，DO 端子输出“有效”信号。</p> <p>40：本次运行时间到达 - 变频器本次开始运行时间超过 P0-20(本次运行到达时间设定)所设定的时间时，输出“有效”信号。</p> <p>41：故障(除欠压外)输出 - 当变频器发生除欠压外的异常时(包括故障、轻故障、警告)，DO 输出“有效”信号。</p> <p>43：轻故障或者警告时输出 - 当变频器发生异常时(轻故障、警告)，DO 输出有效信号。故障保护动作选择可以参照 H1-00~H1-13(限速运行、限制功率、限电流运行、限转矩运行、警告都输出)。</p> <p>其他：B 连接器 - 由所选 B 连接器状态决定 DO 硬件输出状态。</p>																																											
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																				
F0-22	DO2 输出功能选择 (MD600A)	0xF016	见“数值”	4	无符号 16 位	实时更改	标准	-																																				
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0：无输出</td> <td>17：上限频率到达</td> <td>31：AI1 输入超限</td> </tr> <tr> <td>1：变频器运行中</td> <td>18：下限频率到达(停机无效)</td> <td>32：三相缺相中</td> </tr> <tr> <td>2：故障输出</td> <td>19：欠压状态输出</td> <td>33：反向运行中</td> </tr> <tr> <td>3：频率水平检测 FDT1 输出</td> <td>20：通信设定</td> <td>34：零电流状态</td> </tr> <tr> <td>4：频率到达</td> <td>23：零速运行中 2(停机有效)</td> <td>35：模块温度到达</td> </tr> <tr> <td>5：零速运行中(停机无效)</td> <td>24：累计上电时间到达</td> <td>36：输出电流超限</td> </tr> <tr> <td>6：电机过载预警</td> <td>25：频率水平检测 FDT2 输出</td> <td>37：下限频率到达(停机有效)</td> </tr> <tr> <td>7：变频器过载预警</td> <td>26：频率 1 到达输出</td> <td>38：异常输出(故障/轻故障/警告)</td> </tr> <tr> <td>11：简易 PLC 循环完成</td> <td>27：频率 2 到达输出</td> <td>40：本次运行时间到达</td> </tr> <tr> <td>12：累计运行时间到达</td> <td>28：电流 1 到达输出</td> <td>41：故障(除欠压外)输出</td> </tr> <tr> <td>14：转矩限定中</td> <td>29：电流 2 到达输出</td> <td>43：轻故障或者警告时输出</td> </tr> <tr> <td>15：运行准备就绪</td> <td>30：定时到达输出</td> <td>其他：B 连接器</td> </tr> </table>								0：无输出	17：上限频率到达	31：AI1 输入超限	1：变频器运行中	18：下限频率到达(停机无效)	32：三相缺相中	2：故障输出	19：欠压状态输出	33：反向运行中	3：频率水平检测 FDT1 输出	20：通信设定	34：零电流状态	4：频率到达	23：零速运行中 2(停机有效)	35：模块温度到达	5：零速运行中(停机无效)	24：累计上电时间到达	36：输出电流超限	6：电机过载预警	25：频率水平检测 FDT2 输出	37：下限频率到达(停机有效)	7：变频器过载预警	26：频率 1 到达输出	38：异常输出(故障/轻故障/警告)	11：简易 PLC 循环完成	27：频率 2 到达输出	40：本次运行时间到达	12：累计运行时间到达	28：电流 1 到达输出	41：故障(除欠压外)输出	14：转矩限定中	29：电流 2 到达输出	43：轻故障或者警告时输出	15：运行准备就绪	30：定时到达输出	其他：B 连接器
0：无输出	17：上限频率到达	31：AI1 输入超限																																										
1：变频器运行中	18：下限频率到达(停机无效)	32：三相缺相中																																										
2：故障输出	19：欠压状态输出	33：反向运行中																																										
3：频率水平检测 FDT1 输出	20：通信设定	34：零电流状态																																										
4：频率到达	23：零速运行中 2(停机有效)	35：模块温度到达																																										
5：零速运行中(停机无效)	24：累计上电时间到达	36：输出电流超限																																										
6：电机过载预警	25：频率水平检测 FDT2 输出	37：下限频率到达(停机有效)																																										
7：变频器过载预警	26：频率 1 到达输出	38：异常输出(故障/轻故障/警告)																																										
11：简易 PLC 循环完成	27：频率 2 到达输出	40：本次运行时间到达																																										
12：累计运行时间到达	28：电流 1 到达输出	41：故障(除欠压外)输出																																										
14：转矩限定中	29：电流 2 到达输出	43：轻故障或者警告时输出																																										
15：运行准备就绪	30：定时到达输出	其他：B 连接器																																										
	<p>设定说明：</p> <p>设置 DO2 输出功能，满足设定功能触发条件时，输出信号有效，否出输出信号无效。F0-22 为 E1-05[DO2 输出功能选择 (MD600A)]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：无输出 - 输出端子无任何功能。</p> <p>1：变频器运行中 - 变频器正处于运行状态，有输出频率(可以为零)，此时输出“有效”信号。</p> <p>2：故障输出 - 当变频器停机类故障(自由停机、最大能力停机、快速停机、减速停机)时，输出“有效”信号。</p> <p>3：频率水平检测 FDT1 输出 - 当运行频率高于频率检测值时，DO 输出“有效”信号，当运行频率低于检测值减去 FDT 滞后值(P0-34 设定值与 P0-35 的乘积)，DO 输出“有效”信号取消。</p> <p>4：频率到达 - 变频器的运行频率，处于目标频率一定范围内(目标频率±P0-38 的设定值与最大频率的乘积)，DO 输出“有效”信号。</p> <p>5：零速运行中(停机无效) - 变频器运行且输出频率为 0 时，输出“有效”信号。在变频器处于停机状态时，该信号“无效”。</p> <p>6：电机过载预警 - 电机过载保护动作之前，根据过载预警系数(d1-47)进行判断，在超过预警阈值后输出“有效”信号。(预警阈值的计算参照电机过载保护功能)。</p> <p>7：变频器过载预警 - 在变频器过载保护发生前 10s，输出“有效”信号。</p> <p>11：简易 PLC 循环完成 - 当简易 PLC 运行完成一个循环后，输出一个宽度为 250ms 的脉冲信号。</p> <p>12：累计运行时间到达 - 变频器累计运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合设定的运行时间时，输出“有效”信号。</p>																																											

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, 输出“有效”信号。

15: 运行准备就绪 - 变频器上电后, 处于无异常状态时, 输出“有效”信号。

17: 上限频率到达 - 这里的上限频率为电机最大频率与 D1-04、D1-07(正反向)上限频率的较小值; 当运行频率到达上限频率时, 输出“有效”信号。

18: 下限频率到达(停机无效) - 这里的下限频率为电机最小频率与 DI-05、D1-08(正反向)下限频率的较大值; 若 P0-11(给定频率低于电机最小频率运行模式)设置为 1(停机)、3(自由停机)时, 只要设定目标频率低于 C4-11, 则不运行, 输出“无效”信号。
当 P0-11(给定频率低于电机最小频率运行模式)设置为 0(以下限频率运行)或者 2(零速运行)时, 设定目标频率到达下限频率且变频器运行时, 输出“有效”信号。

19: 欠压状态输出 - 变频器处于欠压状态时, 输出“有效”信号。

20: 通信设定 - 端子“有效”或者“无效”状态由通信地址 0x2001 或者 0x7312 的设定值控制。(写 0x2001 地址需开启 n0-12 兼容模式)

23: 零速运行中 2(停机有效) - 变频器运行且输出频率为 0 时, 输出“有效”信号。在变频器处于停机状态时, 该信号也为“有效”。

24: 累计上电时间到达 - 变频器累计上电时间(Ad-02/Ad-03)超过 P0-16/P0-18(设定累计上电到达时间)所设定时间时, 输出“有效”信号。

25: 频率水平检测 FDT2 输出 - 当运行频率高于频率检测值时, DO 输出“有效”信号, 当运行频率低于检测值减去频率检测滞后值(P0-36 设定值与 P0-37 的乘积), DO 输出“有效”信号取消。

26: 频率 1 到达输出 - 变频器的运行频率, 处于 P0-39(任意到达频率检测值 1)频率检出范围内, DO 输出“有效”信号。频率检出范围: $(P0-39-P0-40) \times C4-10(\text{最大频率}) \sim (P0-39+P0-40) \times C4-10$ 。

27: 频率 2 到达输出 - 变频器的运行频率, 处于 P0-41(任意到达频率检测值 2)频率检出范围内, DO 输出“有效”信号。频率检出范围: $(P0-41-P0-42) \times C4-10(\text{最大频率}) \sim (P0-41+P0-42) \times C4-10$ 。

28: 电流 1 到达输出 - 变频器的输出电流, 处于 P0-43(任意到达电流 1)电流的范围内, DO 输出“有效”信号。电流检出范围 = $(P0-43-P0-44) \times C4-03(\text{电机额定电流}) \sim (P0-43+P0-44) \times C4-03$ 。

29: 电流 2 到达输出 - 变频器的输出电流, 处于 P0-45(任意到达电流 2)电流的范围内, DO 输出“有效”信号。电流检出范围 = $(P0-45-P0-46) \times C4-03(\text{电机额定电流}) \sim (P0-45+P0-46) \times C4-03$ 。

30: 定时到达输出 - 当定时功能选择(P0-13)有效时, 变频器本次运行时间达到所设置的定时时间后, 输出“有效”信号。定时时间由 P0-14 和 P0-15 设置。

31: AI1 输入超限 - 当模拟量输入 AI1 的值大于 E2-14(AI1 输入保护上限) 或小于 E2-15(AI1 输入保护下限) 时, 输出“有效”信号。

32: 三相缺相中 - 变频器处于输出三相缺相状态时, 输出“有效”信号。

33: 反向运行中 - 变频器处于反向运行时, 输出“有效”信号。

34: 零电流状态 - 变频器的输出电流, 处于零电流的范围内, 且持续时间超过 P0-48(零电流检测延迟时间)后, DO 输出“有效”信号。零电流检出范围 = $0 \sim P0-47 \times \text{电机额定电流}$ 。

35: 模块温度到达 - 逆变模块散热器温度达到所设置的模块温度到达值(P0-33)时, 输出“有效”信号。

36: 输出电流超限 - 变频器的输出电流, 大于 P0-49(输出电流超限值), 且持续时间超过 P0-50(输出电流超限检测延迟时间)后, DO 输出“有效”信号。

37: 下限频率到达(停机有效) - 这里的下限频率为电机最小频率与 DI-05、D1-08(正反向)下限频率的较大值; 当设定目标频率到达下限频率时, 即使在停机状态, 都输出“有效”信号。

38: 异常输出(所有故障) - 当变频器发生异常时(包括故障、轻故障、警告), DO 端子输出“有效”信号。

40: 本次运行时间到达 - 变频器本次开始运行时间超过 P0-20(本次运行到达时间设定)所设定的时间时, 输出“有效”信号。

41: 故障(除欠压外)输出 - 当变频器发生除欠压外的异常时(包括故障、轻故障、警告), DO 输出“有效”信号。

43: 轻故障或者警告时输出 - 当变频器发生异常时(轻故障、警告), DO 输出有效信号。故障保护动作选择可以参照 H1-00~H1-13(限速运行、限制功率、限电流运行、限转矩运行、警告都输出)。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-30	主频率数字设定	0xF01E	0.00Hz~A2-17	50.00Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置目标频率。当主频率来源为数字设定时生效。F0-30 为 b5-01[主频率数字设定]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
F0-31	辅频率来源	0xF01F	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：无效 2：AI1 5：HDI 脉冲设定 6：多段值 7：简易 PLC 8：PID 9：通信给定 10：MD-BP-M 电位器 其他：F 连接器 设定说明： 设置设定通道 1 辅助频率的来源。F0-31 为 b5-02[辅频率来源]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：0 - 辅频率设定为 0。 2：AI1 - 设定辅频率通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的频率值。 5：HDI 脉冲设定 - 设定辅频率通过 DI4 输入端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的频率值。 6：多段值 - 选择多段值设定辅频率时，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定频率值。 7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段频率值，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8：PID - 选择 PID 输出作为辅频率。 9：通信给定 - 辅频率值由通信给定。可通过远程通信输入设定频率。 10：MD-BP-M 电位器 - 辅频率来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。 其他：F 连接器 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为辅频率给定。用于常用来源之外的给定扩展。 补充说明： 通信设定辅助频率的地址为 0x1000(Modbus 专用)和 0x7310(CAN、Modbus 通用)。使用地址 0x1000 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-13 设置。使用地址 0x7310 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-14 设置。							
F0-32	主辅运算关系	0xF020	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：主+辅 1：主-辅 2：Max(主 , 辅) 3：Min(主 , 辅) 4：主×辅 设定说明： 设置主频率和辅助频率的运算关系。主频率与辅频率是以%为单位进行运算，计算结果乘以 A2-04[标么频率基准]得到频率设							

	定值。F0-32 为 b5-03[主辅运算关系]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：主+辅 - 主辅运算结果为主频率 X+辅频率 Y。 1：主-辅 - 主辅运算结果为主频率 X-辅频率 Y。 2：二者最大值 - 主辅运算结果为主频率 X 绝对值和辅频率 Y 绝对值的最大值。 3：二者最小值 - 主辅运算结果为主频率 X 绝对值和辅频率 Y 绝对值的最小值。 4：主×辅 - 主辅运算结果为主频率 X×辅频率 Y。																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
F0-33	附加频率来源	0xF021	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	数值： <table border="0" style="width:100%"> <tr> <td>0：无效</td> <td>6：多段值</td> <td>9：通信给定</td> </tr> <tr> <td>2：AI1</td> <td>7：简易 PLC</td> <td>10：MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5：HDI 脉冲设定</td> <td>8：PID</td> <td>其他：F 连接器</td> </tr> </table>								0：无效	6：多段值	9：通信给定	2：AI1	7：简易 PLC	10：MD-BP-M 电位器	5：HDI 脉冲设定	8：PID	其他：F 连接器
	0：无效	6：多段值	9：通信给定														
2：AI1	7：简易 PLC	10：MD-BP-M 电位器															
5：HDI 脉冲设定	8：PID	其他：F 连接器															
设定说明： 设置设定通道 1 附加频率来源。F0-33 为 b5-04[附加频率来源]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：0 - 附加频率设定为 0。 2：AI1 - 附加频率通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的频率值。 5：HDI 脉冲设定 - 附加频率通过 DI4 输入端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的频率值。 6：多段值 - 选择多段值做附加频率时，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定频率值。 7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段频率值，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8：PID - 选择 PID 输出作为附加频率。 9：通信给定 - 附加频率值由通信给定。可通过远程通信输入设定频率，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10：MD-BP-M 电位器 - 附加频率来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。 其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为附加频率给定。用于常用来源之外的给定扩展。 补充说明： 通信设定附加频率的地址为 0x1000(Modbus 专用)和 0x7310(CAN、Modbus 通用)。使用地址 0x1000 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-13 设置。使用地址 0x7310 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-14 设置。附加频率直接叠加到设定频率上。																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
F0-34	主频率设定增益系数来源	0xF022	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									

<p>数值：</p> <table border="0" style="width: 100%;"> <tr> <td style="width: 33%;">0: 100%</td> <td style="width: 33%;">6: 多段值</td> <td style="width: 33%;">9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>									0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定															
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明： 设置设定通道 1 主频率设定增益系数。F0-34 为 b5-05[主频率设定增益系数来源]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明：</p> <p>0: 100% - 主频率设定增益系数设定为 100%。</p> <p>2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的主频率设定增益系数。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - 主频率设定增益系数通过 DI4 输入端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的主频率设定增益系数。</p> <p>6: 多段值 - 选择多段值做主频率设定增益系数时，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为主频率设定增益系数。</p> <p>9: 通信给定 - 主频率设定增益系数值由通信给定。可通过远程通信输入主频率设定增益系数，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 主频率增益系数来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为主频率设定增益系数给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p> <p>补充说明： 最终生效的设定频率为当前设定频率乘上主频率增益系数。例如当前设定频率为 50Hz，设置 b5-06 来源为通信设定，设置系数为 50%，那么最终生效的频率为 $50 \times 50\% = 25\text{Hz}$。</p>																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
F0-35	辅助频率设定增益系数来源	0xF023	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值：</p> <table border="0" style="width: 100%;"> <tr> <td style="width: 33%;">0: 100%</td> <td style="width: 33%;">6: 多段值</td> <td style="width: 33%;">9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
	0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定														
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明： 设置设定通道 1 辅助频率设定增益系数。F0-35 为 b5-06[辅助频率设定增益系数]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明；</p> <p>0: 100% - 辅频率设定增益系数设定为 100%。</p> <p>2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的辅频率设定增益系数。</p>																	

	<p>5: HDI 脉冲设定 - 辅频率设定增益系数通过 DI4 输入端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的辅频率设定增益系数。</p> <p>6: 多段值 - 选择多段值做辅频率设定增益系数时, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为辅频率设定增益系数。</p> <p>9: 通信给定 - 辅频率设定增益系数值由通信给定。可通过远程通信输入辅频率设定增益系数, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 辅频率增益系数来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。</p> <p>其他: F 连接器</p> <p>通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为辅频率设定增益系数给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p> <p>补充说明: 最终生效的辅助频率为当前辅助频率乘上辅助频率增益系数。例如当前辅助频率为 50Hz, 设置 b5-06 来源为通信设定, 设置系数为 50%, 那么最终生效的辅助频率为 50 乘 50%=25Hz。</p>															
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
F0-38	多段值 0 给定方式	0xF026	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 功能码(F0-39)给定</td> <td>4: HDI 脉冲</td> </tr> <tr> <td>1: AI1</td> <td>5: PID</td> </tr> <tr> <td>2: 保留</td> <td>6: 当前生效设定通道主频率数字设定(b5-01/b6-01)</td> </tr> <tr> <td>3: MD-BP-M 电位器</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 功能码(F0-39)给定	4: HDI 脉冲	1: AI1	5: PID	2: 保留	6: 当前生效设定通道主频率数字设定(b5-01/b6-01)	3: MD-BP-M 电位器	其他: F 连接器
	0: 功能码(F0-39)给定	4: HDI 脉冲														
	1: AI1	5: PID														
2: 保留	6: 当前生效设定通道主频率数字设定(b5-01/b6-01)															
3: MD-BP-M 电位器	其他: F 连接器															
<p>设定说明:</p> <p>设置多段值 0 值的来源。F0-38 为 b5-08[多段值 0 给定方式]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 功能码给定 - 由 F0-39 设定多段值 0 的值。</p> <p>1: AI1 - 多段值 0 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的标么值。</p> <p>2: 保留</p> <p>3: MD-BP-M 电位器 - 通过 MD-BP-M 电位器输入电压信号, 再根据设定曲线来计算出对应的标么值。</p> <p>4: HDI 脉冲设定 - 多段值 0 通过 DI4 输入端子脉冲频率来给定, 根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的标么值。</p> <p>5: PID - 选择了 PID 输出作为多段值 0 来源。</p> <p>6: 当前生效设定通道主频率数字设定(b5-01/b6-01) - 多段值 0 通过主频率数字设定(b5-01/b6-01)来给定, 根据设定频率计算出对应的频率标么值。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为主频率给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p> <p>补充说明:</p> <p>当 b8-02 设定值[多段值的单位选择]不为 0 时, 多段值 0 给定方式只支持 0 【功能码(b8-09)给定】, 设置为其他来源不生效。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								

F0-39	多段值 0	0xF027	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 0 的值。多段值 0 可以通过 b8-08 选择来源，其他多段值通过功能码数字设定。F0-39 为 b5-09[多段值 0]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。 3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。 4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-40	多段值 1	0xF028	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 1 的值。F0-40 为 b5-10[多段值 1]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。 3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。 4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-41	多段值 2	0xF029	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 2 的值。F0-41 为 b5-11[多段值 2]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。 3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。 4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-42	多段值 3	0xF02A	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明：</p>							

	<p>设置多段值 3 的值。F0-42 为 b5-12[多段值 3]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。 3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。 4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。 							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-45	斜坡加减速方式	0xF02D	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：直线加减速</p> <p>1：S 曲线</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置斜坡加减速方式，根据工况进行选择。F0-45 为 b7-00[斜坡加减速方式]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：直线加减速 - 输出频率按照直线递增或递减，适用于启停、减速要求高的场合。</p> <p>1：S 曲线 - 在目标频率实时动态变化的情况下，输出频率按照 S 曲线实时递增或递减。适用在舒适感要求较高及实时响应快速的场合。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-46	斜坡加减速时间基准	0xF02E	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：额定频率</p> <p>1：最大频率</p> <p>2：100Hz</p> <p>3：设定频率</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置斜坡加减速时间的基准频率。F0-46 为 b7-01[斜坡加减速时间基准]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：额定频率 - 设置加减速时间基准为额定频率。</p> <p>1：最大频率 - 设置加减速时间基准为最大频率。</p> <p>2：100Hz - 设置加减速时间基准为 100Hz。</p> <p>3：设定频率 - 设置加减速时间基准为设定频率。</p> <p>补充说明：</p> <p>选择加减速时间基准频率，加速时间指从 0 加速到基准频率所需时间，同理，减速时间指从基准频率减速到 0 所需时间。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-48	斜坡 1 加速时间	0xF030	0.0s~6500.0s	20.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置第一组加速时间，默认选择第一组加减速时间。F0-48 为 b7-04[斜坡 1 加速时间]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 该时间为输出频率从 0 上升到 b7-01【斜坡加减速时间基准】所需时间，决定给定上升加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可以利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组加速时间。 加速时间设定要求：将加速电流限制在变频器过电流容量以下，不使过流失速而引起变频器跳闸。							
F0-49	斜坡 1 减速时间	0xF031	0.0s~6500.0s	20.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置第一组减速时间，默认选择第一组加减速时间。F0-49 为 b7-05[斜坡 1 减速时间]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 该时间为输出频率(加减速基准频率)从 b7-01 下降到 0 所需时间，决定给定减速加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可以利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组减速时间。 减速时间设定要求：防止平滑电路电压过大，不使再生过压失速而引起变频器跳闸。							
F0-50	斜坡 1 加速开始圆弧	0xF032	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 1 加速开始阶段的圆弧运动时间。F0-50 为 b7-06[斜坡 1 加速开始圆弧]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 输出频率加速开始段圆弧时间。决定给定加速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							
F0-51	斜坡 1 加速结束圆弧	0xF033	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 1 加速结束阶段的圆弧运动时间。F0-51 为 b7-07[斜坡 1 加速结束圆弧]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 输出频率加速结束段圆弧时间。决定给定加速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
F0-52	斜坡 1 减速开始圆弧	0xF034	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>设定说明: 设置斜坡 1 加减速开始阶段的圆弧运动时间。F0-52 为 b7-08[斜坡 1 减速开始圆弧]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明: 输出频率减速开始段圆弧时间。决定给定减速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。</p>															
F0-53	斜坡 1 减速结束圆弧	0xF035	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>设定说明: 设置斜坡 1 加减速结束阶段的圆弧运动时间。F0-53 为 b7-09[斜坡 1 减速结束圆弧]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明: 输出频率减速结束段圆弧时间。决定给定减速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。</p>															
F0-56	点动 1 频率来源选择	0xF038	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>数值:</p> <table style="width: 100%; border: none;"> <tr> <td style="width: 33%;">0: 功能码(F0-57)设定</td> <td style="width: 33%;">6: 多段值</td> <td style="width: 33%;">9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table> <p>设定说明: 设置点动 1 频率来源。F0-56 为 b5-07[点动 1 频率来源选择]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 数字设定 - 点动 1 频率来源选择设定为“点动 1 频率设定”。由功能码 F0-57 设置。</p> <p>2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的点动 1 频率来源选择。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - 点动 1 频率来源选择通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的点动 1 频率来源选择。</p> <p>6: 多段值 - 选择多段值做点动 1 频率来源选择，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为点动 1 频率来源选择。</p>								0: 功能码(F0-57)设定	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID
0: 功能码(F0-57)设定	6: 多段值	9: 通信给定														
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器														
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器														

	<p>9: 通信给定 - 点动 1 频率来源选择通信给定。可通过远程通信输入点动 1 频率来源选择, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 -点动 1 频率来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为点动 1 频率来源选择给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
F0-57	点动频率 1 数字给定	0xF039	-50.00Hz~+ 50.00Hz	2.00Hz	有符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>设定说明: 设置点动 1 频率的数字设定值。当 F0-56 选择 0 功能码(F0-57)时生效。F0-57 为 b5-08[点动频率 1 数字设定]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
F0-58	点动 2 频率 来源选择	0xF03A	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 功能码(F0-59)给定</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 功能码(F0-59)给定	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
	0: 功能码(F0-59)给定	6: 多段值	9: 通信给定														
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明: 设置点动 2 频率来源。F0-58 为 b5-09[点动 2 频率来源选择]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明: 0: 数字设定 - 点动 2 频率来源选择设定为“点动 2 频率设定”。由功能码 F0-59 设置。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的点动 2 频率来源选择。 5: HDI 脉冲设定 - 点动 2 频率来源选择通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的点动 2 频率来源选择。 6: 多段值 - 选择多段值做点动 2 频率来源选择, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为点动 2 频率来源选择。 9: 通信给定 - 点动 2 频率来源选择通信给定。可通过远程通信输入点动 2 频率来源选择, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10: MD-BP-M 电位器 -点动 2 频率来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。 其他: F 连接器 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为点动 2 频率来源选择给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
F0-59	点动频率 2 数字给定	0xF03B	-50.00Hz~+ 50.00Hz	-2.00Hz	有符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>设定说明: 设置点动 2 频率的数字设定值。当 F0-58 选择 0 功能码 F0-59 时生效。F0-59 为 b5-10[点动频率 2 数字设定]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。</p>																

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-62	点动斜坡来源选择	0xF03E	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：正常运行斜坡时间 1：点动斜坡时间							
	设定说明： 设置点动运行时的加减速时间。F0-62 为 b7-31[点动斜坡来源选择]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：正常运行斜坡时间 - 点动斜坡时间与正常运行加减速时间相同。 1：点动斜坡时间 - 点动斜坡时间单独设置(F0-63、F0-64)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-63	点动斜坡加速时间	0xF03F	0.00s~650.0 0s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置点动模式下，输出频率从 0 上升到 F0-46(加减速基准频率)所需时间，决定点动时给定上升加速度。F0-63 为 b7-32[点动斜坡加速时间]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 加速时间设定要求：将加速电流限制在变频器过电流容量以下，不使过流失速而引起变频器跳闸。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F0-64	点动斜坡减速时间	0xF040	0.00s~650.0 0s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置点动模式下，输出频率从 F0-46(加减速基准频率)下降到 0 所需时间，决定点动时给定减速时加速度。F0-64 为 b7-33[点动斜坡减速时间]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 减速时间设定要求：防止平滑电路电压过大，不使再生过压失速而引起变频器跳闸。							

F1 电机基本参数

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-00	电机类型	0xF100	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：普通异步机 2：永磁同步机							
	设定说明： 设置电机类型。F1-00 为 C4-00[电机类型]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							

	选项说明： 0：普通异步机 2：永磁同步机							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-01	电机额定功率	0xF101	0.1kW~1000.0kW	3.7kW	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机铭牌参数额定功率，单位为千瓦(kW)。F1-01 为 C4-01[电机额定功率]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-03	电机额定电压	0xF103	1V~2000V	380V	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机铭牌参数额定电压，单位为伏特(V)。F1-03 为 C4-03[电机额定电压]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-04	电机额定电流	0xF104	0.01A~655.35A	9.00A	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机铭牌参数额定电流，单位为安培(A)。F1-04 为 C4-04[电机额定电流]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-06	电机额定频率	0xF106	0.01Hz~599.00Hz	50.00Hz	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机铭牌参数额定频率，单位为赫兹(Hz)。F1-06 为 C4-06[电机额定频率]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-07	电机额定转速	0xF107	1rpm~65535rpm	1460rpm	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机铭牌参数额定转速，单位为转每分钟(rpm)。F1-07 为 C4-07[电机额定转速]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-10	电机最大频率	0xF10A	C4-06~599.00Hz	50.00Hz	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机允许运行的最高频率，单位为赫兹(Hz)。F1-10 为 C4-10[电机最大频率]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-11	电机最小频率	0xF10B	0.00Hz~C4-10	0.00Hz	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机允许运行的最低频率，单位为赫兹(Hz)。F1-11 为 C4-11[电机最小频率]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-12	同步机反电	0xF10C	0.0V~6553.5	300.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	势		V					
	设定说明： 设置同步机在额定转速下，线反电势的有效值，通过辨识获取。F1-12为C4-12[同步机反电势]在F组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-13	电机最大电流	0xF10D	0.0%~1000.0%	1000.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置输出电流的上限值，100%对应电机额定电流。F1-13为d1-00[电机最大电流]在F组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-14	电机极对数 (极数/2)	0xF10E	0~128	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机极对数。F1-14为C4-14[电机极对数(极数/2)]在F组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 设置为0时为系统自动计算，生效值在F1-14显示。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-15	电机生效极对数	0xF10F	0~128	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示实际生效的电机极对数。F1-15为C4-15[电机生效极对数]在F组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-20	定子电阻	0xF114	0.001Ω~65.535Ω	1.204Ω	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置电机定子电阻参数，通过辨识获取。F1-20为C4-20[定子电阻]在F组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-22	异步机转子电阻	0xF116	0.001Ω~65.535Ω	0.908Ω	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机的转子电阻参数，通过辨识获取。F1-22为C4-22[异步机转子电阻]在F组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-24	异步机定子漏感	0xF118	0.01mH~655.35mH	5.28mH	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机的定子漏感参数，通过辨识获取。F1-24为C4-24[异步机定子漏感]在F组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-28	异步机互感	0xF11C	0.1mH~6553.5mH	156.8mH	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明：							

	设置异步机的互感参数，通过辨识获取。F1-28 为 C4-28[异步机互感]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-30	异步机空载电流	0xF11E	0.01A~655.35A	4.20A	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机的空载电流参数，通过辨识获取。F1-30 为 C4-30[异步机空载电流]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-32	同步机 d 轴电感	0xF120	0.01mH~655.35mH	5.28mH	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置同步机 d 轴电感参数，通过辨识获取。F1-32 为 C4-32[同步机 d 轴电感]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-34	同步机 q 轴电感	0xF122	0.01mH~655.35mH	5.28mH	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置同步机 q 轴电感参数，通过辨识获取。F1-34 为 C4-34[同步机 q 轴电感]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-48	惯量比	0xF130	0.0%~6553.5%	120.0%	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 电机的惯量和内部惯量基值的比值。F1-49 为 C4-62[惯量比]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-49	机电时间常数	0xF131	0.01s~655.35s	1.00s	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 设置额定转矩下，电机从零速加速到额定转速的时间，反映的系统惯量参数。可通过惯量辨识、动态辨识获取。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F1-69	电机参数辨识选择	0xF145	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：无操作 1：异步机静止部分辨识 2：异步机空载动态辨识 3：异步机静止完整辨识 4：惯量辨识 5：死区辨识 11：同步机带载辨识 12：同步机空载动态辨识 13：同步机静止部分辨识 14：UV 增益偏差辨识							
	设定说明： 设置电机参数辨识模式。F1-69 为 C2-00[电机参数辨识选择]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0: 无操作 - 不辨识 1: 异步机静态部分辨识 - 适用于电机与负载很难脱离，且不允许动态辨识运行的场合。辨识部分电机参数，其他参数使用默认值。							

	<p>2: 异步机动态辨识 - 适用于电机可以脱离负载高转速转动的场合，支持空载、纯惯量负载状态下辨识，辨识所有电机参数。</p> <p>3: 异步机静态完整辨识 - 适用于电机与负载很难脱离，且不允许动态辨识运行的场合。辨识部分电机参数，辨识精度相比静态部分辨识较好。</p> <p>4: 惯量辨识 - 电机与应用系统可以较高转速转动的场合，支持空载、轻载(80%负载以下)、纯惯量负载状态下辨识。辨识惯量比等参数。</p> <p>5: 死区辨识 - 辨识逆变器的非线性特性，可以改善变频器的电压输出精度和运行效果。</p> <p>11: 同步机带载辨识 - 适用于电机与负载很难脱离，且不允许动态辨识运行的场合。识部分电机参数，其他参数使用默认值。</p> <p>12: 同步机空载动态完整辨识 - 适用于电机可以脱离负载高转速转动的场合，辨识所有电机参数。</p> <p>13: 同步机静止部分辨识 - 适用于电机与负载很难脱离，且不允许动态完整辨识运行的场合。辨识部分电机参数，辨识精度相比同步机带载辨识较好。</p> <p>14: UV 增益偏差辨识 - 辨识输出相电流之间的采样偏差。</p> <p>具体辨识参数还要结合辨识配置项目 F1-68 设置。</p> <p>补充说明： 动态辨识和惯量辨识适用于电机可空载旋转运行的场合，旋转后没有明显的负载转矩均可认为是空载，不一定需要完全和负载机构断开连接。静止辨识适用于电机无法旋转的场合。</p>
--	-----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

F2 电机控制参数

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-02	SVC 速度环 Kp	0xF202	0.00~100.00	5.00	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 SVC 模式运行下的速度环比例增益参数。F2-02 为 d3-02[SVC 速度环 Kp]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 越大速度环越强，速度跟随效果越好，但也更容易引起振荡							
F2-03	SVC 速度环 Ti	0xF203	0.000s~20.000s	0.127s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 SVC 模式运行下的速度环积分时间参数。F2-03 为 d3-03[SVC 速度环 Ti]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 越小速度环越强，速度跟随效果越好，但也更容易引起振荡							
F2-04	零速切换频率	0xF204	0.0%~d3-09	1.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置速度环参数的零速切换频率。F2-04 为 d3-06[零速切换频率]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							

	<p>补充说明： 当设定速度低于此频率点时，生效的速度环参数在原速度环参数的基础上用对应的修正系数调整。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-05	零速 Kp 修正系数	0xF205	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的零速时的比例修正系数。F2-05 为 d3-07[零速 Kp 修正系数]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明： 当设定速度低于零速切换频率时，生效的速度环比例系数用此参数调整</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-06	零速 Ti 修正系数	0xF206	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的零速时的积分修正系数。F2-06 为 d3-08[零速 Ti 修正系数]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明： 当设定速度低于零速切换频率时，生效的速度环积分系数用此参数调整</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-07	低速切换频率	0xF207	0.0%~d3-12	10.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的低速切换频率。F2-07 为 d3-09[低速切换频率]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数在原速度环参数的基础上用对应的修正系数调整</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-08	低速 Kp 修正系数	0xF208	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的低速时的比例修正系数。F2-08 为 d3-10[低速 Kp 修正系数]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-09	低速 Ti 修正系数	0xF209	0.0%~1000.0 %	20.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的低速时的积分修正系数。F2-09 为 d3-11[低速 Ti 修正系数]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明：</p>							

	当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-10	高速切换频率	0xF20A	d3-09~400.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置速度环参数的高速切换频率。F2-10 为 d3-12[高速切换频率]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-11	高速 Kp 修正系数	0xF20B	0.0%~1000.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置速度环参数的高速时的比例修正系数。F2-11 为 d3-13[高速 Kp 修正系数]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-12	高速 Ti 修正系数	0xF20C	0.0%~1000.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置速度环参数的高速时的积分修正系数。F2-12 为 d3-14[高速 Ti 修正系数]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-14	电机运行方向选择	0xF20E	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：默认方向 1：方向取反							
	设定说明： 设置电机的运行方向。F2-14 为 d0-14[电机运行方向选择]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：默认方向 - 按照当前给定方向运行； 1：方向取反 - 电机运行方向和设定方向相反。 补充说明： 与速度反向功能不同，电机相序切换时不更改速度设定值的方向，但电机实际运行方向变为反向。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-15	启动方式	0xF20F	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：直接启动 1：转速跟踪启动							
	设定说明： 设置电机的启动方式。F2-15 为 d0-02[启动方式]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：直接启动 - 变频器直接启动，适用于电机从静止状态启动。 1：转速跟踪启动 - 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。电机在旋转过程中启动需要选择此模式，其余均可选择直接启动。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-16	转速跟踪方式	0xF210	见“数值”	4	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：从停机频率开始 1：从工频开始 2：从最大频率开始 4：磁场定向转速跟踪							
	设定说明： 设置变频器启动时的电机转速跟踪方式。F2-16 为 d0-03[转速跟踪方式]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：从停机频率开始 - 从上一次的停机频率开始搜索当前转速。如果有外力将电机拖动到比停机时更高的速度，则此模式不适用， 1：从工频开始 - 从工频 50Hz 开始搜索当前转速。在停电时间较长再启动的情况使用。 2：从最大频率开始 - 从设置的 F1-10[电机最大频率]开始搜索当前转速。一般用于发电性负载。 4：磁场定向转速跟踪 - 采用磁场定向转速跟踪方式搜索当前转速，搜索速度相比前三种较快，但需要辨识过电机参数。用于 V/f 模式下的快速转速跟踪。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-17	OFF1 停机方式	0xF211	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：减速停机 1：自由停机 2：最大能力停机							
	设定说明： 设置 OFF1 停机方式，即默认的停机方式。F2-17 为 d0-04[OFF1 停机方式]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：减速停机 - 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。适用于大惯性负载场合。							

	1: 自由停机 - 停机命令有效后, 变频器立刻终止输出, 此时电机按照机械惯性自由停机。适用于小惯性负载场合, 也可以用来进行紧急停机。 2: 最大能力停机 - 当最大能力停机激活后, 电机的给定速度强制为 0, 电机按照最大输出能力减速到零, 减速时间固定最小为 50ms, 减速过程输出转矩或者电流可能达到转矩、电流限幅。停机过程输出转矩无法控制, 可能损坏电机, 很少使用。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-20	正速度允许	0xF214	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 禁止 1: 允许 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明: 设置驱动是否允许正向运行。F2-20 为 d1-01[正速度允许]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。 选项说明: 0: 禁止 - 不允许正向运行; 1: 允许 - 允许正向运行; 3~7: DI1~DI5 - 是否允许取决于 DI 最终端子状态; 其他: B 连接器 - 是否允许取决于 B 连接器状态。 补充说明: 在有 DI 端子功能选择为 78【正向运行允许】后, d1-01 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(显示 L4-48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-21	负速度允许	0xF215	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 禁止 1: 允许 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明: 设置驱动是否允许反方向运行。F2-21 为 d1-02[负速度允许]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。 选项说明: 0: 禁止 - 不允许负向运行; 1: 允许 - 允许负向运行; 3~7: DI1~DI5 - 是否允许取决于 DI 最终端子状态; 其他: B 连接器 - 是否允许取决于 B 连接器状态。 补充说明: 在有 DI 端子功能选择为 79【负向运行允许】后, d1-02 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-							

	48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-22	正向上限频率 1 数字设定	0xF216	F2-26~800.0%	800.0%	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明: 设置限制正向的最高运行频率, 以电机额定频率标幺, 即电机额定频率为 100%。F2-22 为 d1-03[正向上限频率数字设定]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。 补充说明: 生效的正向上限频率为 F2-22 与 F2-24 较小者。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-23	反向上限频率 1 数字设定	0xF217	-800.0%~+F2-27	-800.0%	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明: 设置限制反向的最高运行频率, 以电机额定频率标幺, 即电机额定频率为 100%。F2-23 为 d1-04[反向上限频率数字设定]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。 补充说明: 生效的反向上限频率为 F2-23 与 F2-25 较小者。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-24	正向上限频率 2 选择	0xF218	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值: 0: 800% 6: 多段值 9: 通信给定 2: AI1 7: 简易 PLC 10: MD-BP-M 电位器 5: HDI 脉冲设定 8: PID 其他: F 连接器							
	设定说明: 设置正向最高的运行频率, 以电机额定频率标幺, 即电机额定频率为 100%。F2-24 为 d1-05[正向上限频率选择]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。 选项说明: 0: 800% - 设定正向频率上限为 800%。 2: AI1 - 设定正向频率上限为 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的上限值。 5: HDI 脉冲设定 - 设定正向频率上限为 DI4 端子脉冲频率来给定, 根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的上限值。 6: 多段值 - 选择正向频率上限为多段值来给定, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个上限值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定正向频率上限, 简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为正向频率上限。							

	<p>9: 通信给定 - 正向频率上限由通信给定。可通过远程通信输入正向频率上限。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 正向上限频率来源为 MD-BP-M 电位器输入值。</p> <p>其他: F 连接器 - 正向上限频率取决于所选 F 连接器的值。</p> <p>补充说明: 生效的正向上限频率为 F2-22 与 F2-24 较小者。</p>																			
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
F2-25	反向上限频率 2 选择	0xF219	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-												
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: -800%</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>1: 正向上限 2 频率选择值取反</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>								0: -800%	6: 多段值	9: 通信给定	1: 正向上限 2 频率选择值取反	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	2: AI1	8: PID	其他: F 连接器	5: HDI 脉冲设定		
	0: -800%	6: 多段值	9: 通信给定																	
1: 正向上限 2 频率选择值取反	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器																		
2: AI1	8: PID	其他: F 连接器																		
5: HDI 脉冲设定																				
<p>设定说明: 设置限制反向的最高运行频率, 以电机额定频率标么, 即电机额定频率为 100%。F2-25 为 d1-06[反向上限频率选择]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。</p> <p>选项说明: 0: -800% - 设反正向频率上限为-800%。 1: 正向上限 2 频率选择值取反 - d1-03 正向上限频率 2 选择值取反。 2: AI1 - 设定反向频率上限为 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的反向上限值。 5: HDI 脉冲设定 - 设定反向频率上限为 DI4 端子脉冲频率来给定, 根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的反向上限值。 6: 多段值 - 选择反向频率上限为多段值来给定, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个反向上限值。 7: 简易 PLC 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定反向频率上限, 简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为反向频率上限。 9: 通信给定 - 反向频率上限由通信给定。可通过远程通信输入反向频率上限。 10: MD-BP-M 电位器 - 反向上限频率来源为 MD-BP-M 电位器输入值。 其他: F 连接器 - 取决于所选 F 连接器的值。</p> <p>补充说明: 生效的反向上限频率为 F2-23 与 F2-25 较小者。</p>																				
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
F2-26	正向下限频率 1 数字设定	0xF21A	0.0%~F2-22	0.0%	无符号 16 位	停机更改	扩展	-												
	<p>设定说明: 设置限制正向的最低运行频率, 以电机额定频率标么, 即电机额定频率为 100%。F2-26 为 d1-07[正向下限频率数字设定]在</p>																			

	F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-27	反向下限频率 1 数字设定	0xF21B	F2-23~0.0%	0.0%	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置限制反向的最低运行频率，以电机额定频率标么，即电机额定频率为 100%。F2-27 为 d1-08[反向下限频率数字设定]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-30	转矩上限 1 数字设定	0xF21E	0.0%~800.0%	180.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置限制输出正转矩的最大值，以电机额定转矩标么。F2-30 为 d1-09[转矩上限 1 数字设定]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-31	转矩下限 1 数字设定	0xF21F	-800.0%~+0.0%	-180.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置限制输出负转矩的最大值，以电机额定转矩标么。F2-31 为 d1-10[转矩下限 1 数字设定]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-32	转矩上限 2 选择	0xF220	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 800% 6: 多段值 9: 通信给定 2: AI1 7: 简易 PLC 10: MD-BP-M 电位器 5: HDI 脉冲设定 8: PID 其他: F 连接器							
	设定说明： 设置正向转矩极限来源选择，和 F2-30 后取较小值作为最终限制。F2-32 为 d1-11[转矩上限 2 选择]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0: 800% - 设定正向转矩限幅为 800%。 2: AI1 - 设定正向转矩限幅为 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的标么值。 5: HDI 脉冲设定 - 设定正向转矩限幅为 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的标么值。 6: 多段值 - 选择正向转矩限幅为多段值来给定，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定限幅值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定正向转矩限幅，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择了 PID 作为正向转矩限幅。PID 控制是过程控制的一种常用方法，通过对被控量的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。							

	<p>9: 通信给定 - 正向转矩限幅由通信给定。可通过远程通信输入正向频率上限, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 正向转矩上限由 MD-BP-M 电位器输入电压值决定。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为正向频率上限给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>																			
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
F2-33	转矩下限 2 选择	0xF221	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-												
	<p>数值:</p> <table style="width:100%; border:none;"> <tr> <td style="width:33%;">0: -800%</td> <td style="width:33%;">6: 多段值</td> <td style="width:33%;">9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>1: 转矩上限 2 选择值取反</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>								0: -800%	6: 多段值	9: 通信给定	1: 转矩上限 2 选择值取反	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	2: AI1	8: PID	其他: F 连接器	5: HDI 脉冲设定		
	0: -800%	6: 多段值	9: 通信给定																	
1: 转矩上限 2 选择值取反	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器																		
2: AI1	8: PID	其他: F 连接器																		
5: HDI 脉冲设定																				
<p>设定说明:</p> <p>设置反向转矩极限来源选择, 和 F2-31 后取较小值作为最终限制。F2-33 为 d1-12[转矩下限 2 选择]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。</p> <p>0: 800% - 设定正向转矩限幅为 800%。</p> <p>1: 转矩上限 2 选择值取反 - 对 F2-32 转矩上限 2 选择进行取反。</p> <p>2: AI1 - 设定反向转矩限幅为 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的标么值。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - 设定反向转矩限幅为 DI4 端子脉冲频率来给定, 根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的标么值。</p> <p>6: 多段值 - 选择反向转矩限幅为多段值来给定, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定限幅值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定反向转矩限幅, 简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择了 PID 作为反向转矩限幅。PID 控制是过程控制的一种常用方法, 通过对被控量的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。</p> <p>9: 通信给定 - 反向转矩限幅由通信给定。可通过远程通信输入正向频率上限, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 正向转矩上限由 MD-BP-M 电位器输入电压值决定。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为正向频率上限给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>																				
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
F2-36	过励磁增益 (V/f)	0xF224	0%~200%	90%	无符号 16 位	实时更改	标准	-												
	<p>设定说明:</p> <p>设置电机 V/f 控制模式下的过励磁增益。F2-36 为 d0-41[过励磁增益(V/f)]在 F 组的映射, 两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明:</p> <p>异步机 V/f 控制模式下, 减速并且母线电压接近过压点时生效。进入过励磁状态时, 变频器会增大输出电压, 增加电机励磁电流以增大损耗, 减小电机的减速时间。设置越大, 过励磁效果越强, 但设置过大容易引起过流故障。</p>																			

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-37	过流抑制使能	0xF225	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置过流抑制使能。F2-37 为 d2-26[过流抑制使能]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：不使能 1：使能 补充说明： V/f 模式下，当变频器输出电流达到 d2-27 设置的阈值后将减缓加速或者降低运行频率，保证电流不再继续上升，从而抑制过流故障的发生。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-38	过流抑制点	0xF226	80%~300%	200%	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置触发过流抑制的电流大小。F2-38 为 d2-27[过流抑制点]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 补充说明： 百分比以电机额定电流为基准。实际生效的过流抑制点还受到 A3-05 变频器最大电流的约束，二者取较小值。设置过大易导致过流。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-39	过压抑制使能	0xF227	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置过压抑制使能。F2-39 为 d1-54[过压抑制使能]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。 选项说明： 0：不使能 1：使能 - 开启过压抑制功能后，通过限制电机的发电转矩或者实际减速速度，来抑制母线电压上升，防止过压，此时减速时间会比设定要长。 补充说明： 使用制动电阻、加装制动单元或者使用能量回馈单元时，请注意关闭此功能，否则可能引起减速时间延长。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
F2-40	过压抑制制动	0xF228	330.0V~800.	770.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-

作电压设定		0V						
<p>设定说明： 设置过压抑制生效的母线电压。实际生效值在 d1-56 显示。F2-40 为 d1-55[过压抑制动作电压设定]在 F 组的映射，两个功能码设定等效。</p> <p>补充说明： 设置过大易导致过压。</p>								

A 系统参数

A0 参数管理

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
A0-00	参数初始化	0xA000	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-								
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0：无操作</td> <td>4：备份用户当前参数</td> </tr> <tr> <td>1：恢复出厂参数(不包括电机参数)</td> <td>5：清除故障信息</td> </tr> <tr> <td>2：清除记录信息</td> <td>501：恢复用户备份参数</td> </tr> <tr> <td>3：恢复出厂参数(包括电机参数)</td> <td>503：恢复出厂参数(包括电机参数)，并清除记录信息</td> </tr> </table>								0：无操作	4：备份用户当前参数	1：恢复出厂参数(不包括电机参数)	5：清除故障信息	2：清除记录信息	501：恢复用户备份参数	3：恢复出厂参数(包括电机参数)	503：恢复出厂参数(包括电机参数)，并清除记录信息
	0：无操作	4：备份用户当前参数														
1：恢复出厂参数(不包括电机参数)	5：清除故障信息															
2：清除记录信息	501：恢复用户备份参数															
3：恢复出厂参数(包括电机参数)	503：恢复出厂参数(包括电机参数)，并清除记录信息															
<p>设定说明： 设置需要执行的参数操作。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：无操作</p> <p>1：恢复出厂参数(不包括电机参数) - 变频器功能参数大部分恢复为厂家出厂参数，但厂家参数、电机参数、记录信息参数不恢复。</p> <p>2：清除记录信息 - 清除变频器故障记录信息、累计运行时间、累计上电时间、累计耗电量等。</p> <p>3：恢复出厂参数(包括电机参数) - 除了厂家参数和记录信息参数不恢复，其他变频器功能参数都恢复为厂家出厂参数，与模式 1 相比增加了电机参数恢复。</p> <p>4：备份用户当前参数 - 备份当前用户所设置的参数设定值，与 A0-09 设为 400 时的作用相同。</p> <p>5：清除故障信息 - 清除变频器 H6~Hb 组记录故障信息。</p> <p>501：恢复用户备份参数 - 恢复通过设置 A0-00 为 4 时所备份的参数设定值，与 A0-08 设为 500 时的作用相同。</p> <p>503：恢复出厂参数(包括电机参数)，并清除记录信息-除了厂家参数不恢复，其他变频器功能参数都恢复为厂家出厂参数，与模式 3 相比增加了记录信息清除。其中厂家参数包括机型参数、厂家 AIAO 校正参数等，记录信息参数包括故障记录信息、累计运行时间、累计上电时间等。</p> <p>补充说明：参数操作完成后会自动恢复为 0。</p>																

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-10	当前系统参数访问级别	0xA00A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	实时生效
	数值： 0：标准 1：扩展 2：专家 3：厂家							
	设定说明： 显示当前系统所处的参数级别。 选项说明： 0:标准 - 当前系统允许访问标准级别的功能码参数。默认参数访问级别，可访问变频器基本功能参数。 1:扩展 - 当前系统允许访问扩展级别的功能码参数。主要包括电机扩展功能参数，如用户定制参数、频率检测等功能。 2:专家 - 当前系统允许访问专家级别的功能码参数。可设置密码管理，包括较复杂的电机性能调试参数。 3:厂家 - 当前系统允许访问厂家级别的功能码参数。密码锁定，仅供厂家使用，可访问所有参数							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-11	参数访问级别设定	0xA00B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	实时生效
	数值： 0：标准 1：扩展 2：专家							
	设定说明： 设置系统的参数级别。 选项说明： 0:标准 - 设置系统允许的访问级别为标准。 1:扩展 - 设置系统允许的访问级别为扩展。 2:专家 - 设置系统允许的访问级别为专家。 补充说明： 若 A0-23 专家密码状态为锁定状态，则无法直接切换到专家等级。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-14	专家密码状态显示	0xA00E	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

	<p>数值：</p> <p>0：专家密码无效(未设定专家密码)</p> <p>1：专家密码锁定(专家密码设定生效，锁定状态)</p> <p>2：专家密码解锁(专家密码设定生效，解锁状态)</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>显示当前专家密码的状态。</p> <p>0：专家密码无效(未设定专家密码) - 专家密码设定为 0，即未设置专家密码，处于专家密码无效状态，该状态可以直接通过 A0-11 切换到专家等级。</p> <p>1：专家密码锁定(专家密码设定生效，锁定状态) - 已设置专家密码，专家密码处于锁定状态，需要输入正确专家密码才能通过 A0-11 切换到专家等级。</p> <p>2：专家密码解锁(专家密码设定生效，解锁状态) - 已设置专家密码，且输入了正确的专家密码，专家密码处于解锁状态，该状态可以直接通过 A0-11 切换到专家等级。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-15	专家密码输入	0xA00F	0~65535	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明：</p> <p>专家密码输入窗口，用于输入专家密码。</p> <p>补充说明：</p> <p>输入该窗口的数据与 A0-16 设置的专家密码一致，则可以解锁专家密码。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-16	专家密码设置	0xA010	0~65535	0	无符号 16 位	实时更改	专家	-
	<p>设定说明：</p> <p>设置专家密码，为 0 则专家密码无效，为非 0 值则专家密码生效。</p> <p>补充说明：</p> <p>若设置了专家密码，则需要先 A0-15 输入正确的专家密码才能通过 A0-11 切换到专家，输入错误，则无法进入专家等级。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-20	厂家密码状态显示	0xA014	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值：</p> <p>1：厂家密码锁定</p> <p>2：厂家密码解锁</p>							
	<p>设定说明：</p>							

	<p>显示当前厂家密码的状态。</p> <p>选项说明： 1：厂家密码锁定 - 当前厂家密码处于锁定状态，无法切换到厂家等级； 2：厂家密码解锁 - 当前厂家密码处于锁定状态，且系统已经切换到厂家等级。</p> <p>补充说明： A0-21 窗口输入正确厂家密码后，厂家密码解锁，同时系统自动切换到厂家等级，A0-10 显示厂家。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-21	厂家密码输入	0xA015	0~65535	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	实时生效
	<p>设定说明： 厂家密码输入窗口，用于输入厂家密码。</p> <p>补充说明： A0-21 窗口输入正确厂家密码后，厂家密码解锁，同时系统自动切换到厂家等级，A0-10 显示厂家。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-22	手动退出厂家等级	0xA016	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	实时生效
	<p>数值： 0：无操作 1：退出</p>							
	<p>设定说明： 设置是否手动退出厂家等级。</p> <p>选项说明： 0：无操作 - 功能无效。 1：退出 - 退出厂家等级，切换到 A0-11 设定等级。</p> <p>补充说明： 退出厂家等级后自动清零。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-30	参数锁状态	0xA01E	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	实时生效
	<p>数值： 0：参数锁无效(未设定参数锁) 1：参数锁锁定(参数锁设定生效，锁定状态)</p>							

	2: 参数锁解锁(参数锁设定生效, 解锁状态)							
	设定说明: 显示当前参数锁状态。 选项说明: 0: 参数锁无效(未设定参数锁) - 参数锁设定为 0, 即未设置参数锁, 处于参数锁无效状态。 1: 参数锁锁定(参数锁设定生效, 锁定状态) - 已设置参数锁, 参数锁处于锁定状态, 需要输入正确参数锁才能解锁。 2: 参数锁解锁(参数锁设定生效, 解锁状态) - 已设置参数锁, 且输入了正确的参数锁, 参数锁处于解锁状态。 补充说明: 1、A0-31 输入非 0 值则参数锁生效; 2、参数锁处于锁定状态下, 需要输入正确的参数锁才能正常访问功能码参数列表。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-31	参数锁设定	0xA01F	0~65535	0	无符号 16 位	实时更改	标准	实时生效
	设定说明: 设置参数锁, 为 0 则参数锁无效, 为非 0 值则参数锁生效。 补充说明: 1、A0-31 输入非 0 值则参数锁生效; 2、参数锁处于锁定状态下, 需要输入正确的参数锁才能正常访问功能码参数列表。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-32	参数锁解锁保持时间	0xA020	60s~65535s	3600s	无符号 16 位	实时更改	标准	实时生效
	设定说明: 设置参数锁生效持续时间, 即参数锁生效且输入正确参数锁后, 参数锁持续解锁的时间。 补充说明: 参数锁解锁时间超出该生效时间后自动锁定, 需要重新输入正确参数锁才能解锁。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-33	立即锁定参数锁	0xA021	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	实时生效
	数值: 0: 无操作 1: 锁定							
	设定说明: 设置是否手动锁定参数锁。							

	<p>选项说明： 0：无操作 - 功能无效。 1：锁定 - 锁定参数锁。</p> <p>补充说明： 1、参数锁生效条件(A0-31 不为 0)下有效； 2、设为 1 后不需要等待 A0-32 计时时间，立即锁定参数锁，需要重新输入正确参数锁才能解锁； 3、参数锁锁定后自动清零。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-37	备份参数清除	0xA025	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>数值： 0：无操作 500：清除所有用户备份参数 1000：清除所有电机备份参数</p>							
	<p>设定说明： 设置需要清除的备份参数。</p> <p>选项说明： 0：无操作。 500：清除所有用户备份参数 - 清除 A0-39=400~406 备份的所有用户参数。 1000：清除所有电机备份参数 - 清除 A0-39=1011~1201 备份的所有电机参数。</p> <p>补充说明：参数操作完成后会自动恢复为 0。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-38	备份参数恢复	0xA026	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>数值：</p>							
	0：无操作	2031：恢复电机宏备份参数 3 到电机	2121：恢复电机宏备份参数 12 到电机 1					
	500：恢复用户备份	1	2131：恢复电机宏备份参数 13 到电机 1					
	501：恢复用户宏备份 1	2041：恢复电机宏备份参数 4 到电机	2141：恢复电机宏备份参数 14 到电机 1					
	502：恢复用户宏备份 2	1	2151：恢复电机宏备份参数 15 到电机 1					
	503：恢复用户宏备份 3	2051：恢复电机宏备份参数 5 到电机	2161：恢复电机宏备份参数 16 到电机 1					
	504：恢复用户宏备份 4	1	2171：恢复电机宏备份参数 17 到电机 1					
	505：恢复用户宏备份 5	2061：恢复电机宏备份参数 6 到电机	2181：恢复电机宏备份参数 18 到电机 1					
	506：恢复用户宏备份 6	1	2191：恢复电机宏备份参数 19 到电机 1					
2011：恢复电机宏备份参数 1 到电机 1	2071：恢复电机宏备份参数 7 到电机 1	2101：恢复电机宏备份参数 10 到电机 1						
2021：恢复电机宏备份参数 2 到电机	2081：恢复电机宏备份参数 8 到电机	2111：恢复电机宏备份参数 11 到电机 1						

1	1	2091: 恢复电机宏备份参数 9 到电机 1 2101: 恢复电机宏备份参数 10 到电机 1 2111: 恢复电机宏备份参数 11 到电机 1	机 1 2181: 恢复电机宏备份参数 18 到电机 1 2191: 恢复电机宏备份参数 19 到电机 1 2201: 恢复电机宏备份参数 20 到电机 1																																			
<p>设定说明： 设置需要恢复的备份参数。</p> <p>选项说明： 0: 无操作。</p> <p>500~506: 恢复用户备份参数 - 恢复用户备份参与用户参数备份操作是对应的，例如： A0-38=500 会恢复 A0-39=400 备份的用户参数； A0-38=501 会恢复 A0-39=401 备份的用户参数； A0-38=502 会恢复 A0-39=402 备份的用户参数...依次类推。</p> <p>2011~2201: 恢复电机备份参数 - 恢复电机备份参数与备份电机参数是对应第，例如： A0-38=2011 会将 A0-39=1011 备份的电机 1 参数恢复至第 1 组电机参数中； A0-38=2021 会将 A0-39=1021 备份的电机 1 参数恢复至第 1 组电机参数中； A0-38=2031 会将 A0-39=1031 备份的电机 1 参数恢复至第 1 组电机参数中； A0-38=2041 会将 A0-39=1041 备份的电机 1 参数恢复至第 1 组电机参数中...依次类推。</p> <p>补充说明：参数操作完成后会自动恢复为 0。</p>																																						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																														
A0-39	备份参数选项	0xA027	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-																														
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无操作</td> <td>1031: 备份电机 1 参数到地址 3</td> <td>1121: 备份电机 1 参数到地址 12</td> </tr> <tr> <td>400: 用户参数备份</td> <td>1041: 备份电机 1 参数到地址 4</td> <td>1131: 备份电机 1 参数到地址 13</td> </tr> <tr> <td>401: 用户宏参数至地址 1</td> <td>1051: 备份电机 1 参数到地址 5</td> <td>1141: 备份电机 1 参数到地址 14</td> </tr> <tr> <td>402: 用户宏参数至地址 2</td> <td>1061: 备份电机 1 参数到地址 6</td> <td>1151: 备份电机 1 参数到地址 15</td> </tr> <tr> <td>403: 用户宏参数至地址 3</td> <td>1071: 备份电机 1 参数到地址 7</td> <td>1161: 备份电机 1 参数到地址 16</td> </tr> <tr> <td>404: 用户宏参数至地址 4</td> <td>1081: 备份电机 1 参数到地址 8</td> <td>1171: 备份电机 1 参数到地址 17</td> </tr> <tr> <td>405: 用户宏参数至地址 5</td> <td>1091: 备份电机 1 参数到地址 9</td> <td>1181: 备份电机 1 参数到地址 18</td> </tr> <tr> <td>406: 用户宏参数至地址 6</td> <td>1101: 备份电机 1 参数到地址 10</td> <td>1191: 备份电机 1 参数到地址 19</td> </tr> <tr> <td>1011: 备份电机 1 参数到地址 1</td> <td>1111: 备份电机 1 参数到地址 11</td> <td>1201: 备份电机 1 参数到地址 20</td> </tr> <tr> <td>1021: 备份电机 1 参数到地址 2</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>								0: 无操作	1031: 备份电机 1 参数到地址 3	1121: 备份电机 1 参数到地址 12	400: 用户参数备份	1041: 备份电机 1 参数到地址 4	1131: 备份电机 1 参数到地址 13	401: 用户宏参数至地址 1	1051: 备份电机 1 参数到地址 5	1141: 备份电机 1 参数到地址 14	402: 用户宏参数至地址 2	1061: 备份电机 1 参数到地址 6	1151: 备份电机 1 参数到地址 15	403: 用户宏参数至地址 3	1071: 备份电机 1 参数到地址 7	1161: 备份电机 1 参数到地址 16	404: 用户宏参数至地址 4	1081: 备份电机 1 参数到地址 8	1171: 备份电机 1 参数到地址 17	405: 用户宏参数至地址 5	1091: 备份电机 1 参数到地址 9	1181: 备份电机 1 参数到地址 18	406: 用户宏参数至地址 6	1101: 备份电机 1 参数到地址 10	1191: 备份电机 1 参数到地址 19	1011: 备份电机 1 参数到地址 1	1111: 备份电机 1 参数到地址 11	1201: 备份电机 1 参数到地址 20	1021: 备份电机 1 参数到地址 2		
	0: 无操作	1031: 备份电机 1 参数到地址 3	1121: 备份电机 1 参数到地址 12																																			
400: 用户参数备份	1041: 备份电机 1 参数到地址 4	1131: 备份电机 1 参数到地址 13																																				
401: 用户宏参数至地址 1	1051: 备份电机 1 参数到地址 5	1141: 备份电机 1 参数到地址 14																																				
402: 用户宏参数至地址 2	1061: 备份电机 1 参数到地址 6	1151: 备份电机 1 参数到地址 15																																				
403: 用户宏参数至地址 3	1071: 备份电机 1 参数到地址 7	1161: 备份电机 1 参数到地址 16																																				
404: 用户宏参数至地址 4	1081: 备份电机 1 参数到地址 8	1171: 备份电机 1 参数到地址 17																																				
405: 用户宏参数至地址 5	1091: 备份电机 1 参数到地址 9	1181: 备份电机 1 参数到地址 18																																				
406: 用户宏参数至地址 6	1101: 备份电机 1 参数到地址 10	1191: 备份电机 1 参数到地址 19																																				
1011: 备份电机 1 参数到地址 1	1111: 备份电机 1 参数到地址 11	1201: 备份电机 1 参数到地址 20																																				
1021: 备份电机 1 参数到地址 2																																						
<p>设定说明： 设置需要备份的参数。</p>																																						

	<p>选项说明：</p> <p>0：无操作</p> <p>400~406：备份用户参数 - EEPROM 中单独开辟用户备份参数存储区，并将该区域划分为 7 块独立的空间，执行用户参数备份操作时会将与出厂默认值不同的参数存放到相应的区域，例如：</p> <p>A0-39=400 时将用户参数存放至第 0 块区域；</p> <p>A0-39=401 时将用户参数存放至第 1 块区域；</p> <p>A0-39=402 时将用户参数存放至第 2 块区域...依次类推。</p> <p>1011~1204：备份电机参数 - EEPROM 中单独开辟电机备份参数存储区，且为每组电机参数划分独立的区域，每组电机参数最多可备份 20 份不同的电机参数，例如：</p> <p>A0-39=1011 时将第 1 组电机参数存放至电机 1 的第 1 块存储区；</p> <p>A0-39=1021 时将第 1 组电机参数存放至电机 1 的第 2 块存储区；</p> <p>A0-39=1031 时将第 2 组电机参数存放至电机 1 的第 3 块存储区...依次类推。</p> <p>补充说明：参数操作完成后会自动恢复为 0</p>																			
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
A0-44	参数写保护使能	0xA02C	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-												
	<p>数值：</p> <p>0：不使能</p> <p>1：使能</p> <p>设定说明：</p> <p>设置变频器功能码是否可修改。</p> <p>0：不使能 - 设置后无效。</p> <p>1：使能 - 设置后功能码不可修改。</p> <p>补充说明：希望已设定的功能码不被更改时，可设定此功能。A3-00[变频器机型]不受 A0-44 的控制。</p>																			
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
A0-47	键盘参数组隐藏设置	0xA02F	见“数值”	0xEBFF	无符号 16 位	实时更改	标准	-												
	数值：																			
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>F 组</td> <td>0：隐藏 1：显示</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>A 组</td> <td>0：显示 1：显示</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>B 组</td> <td>0：隐藏 1：显示</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	F 组	0：隐藏 1：显示	bit1	A 组	0：显示 1：显示	bit2	B 组	0：隐藏 1：显示
	位	名称	值																	
bit0	F 组	0：隐藏 1：显示																		
bit1	A 组	0：显示 1：显示																		
bit2	B 组	0：隐藏 1：显示																		

	bit3	C 组	0: 隐藏 1: 显示					
	bit4	D 组	0: 隐藏 1: 显示					
	bit5	保留	0: 隐藏 1: 显示					
	bit6	E 组	0: 隐藏 1: 显示					
	bit7	H 组	0: 隐藏 1: 显示					
	bit8	保留	0: 隐藏 1: 显示					
	bit9	N 组	0: 隐藏 1: 显示					
	bit10	O 组	0: 隐藏 1: 显示					
	bit11	P 组	0: 隐藏 1: 显示					
	bit12	L 组	0: 隐藏 1: 显示					
	bit13	U 组	0: 显示 1: 显示					
	bit14	保留						
	bit15	保留						
<p>设定说明： 设置参数组是否在操作面板上显示。</p> <p>选项说明： 参数组对应的 bit 位的值为 1，表示显示，设置后对应参数组在面板显示。 参数组对应的 bit 位的值为 0，表示不显示，设置后对应参数组不在面板显示。</p> <p>补充说明：A 组、U 组参数不受 A0-47 的控制。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A0-70	频率小数点设置	0xA046	见“数值”	2	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 1: 1 位小数 2: 2 位小数							

	<p>设定说明： 设置频率指令小数位数。</p> <p>选项说明： 1: 1 位小数 - 设置后频率指令为 1 位小数，频率指令精度 0.1Hz。 2: 2 位小数 - 设置后频率指令为 1 位小数，频率指令精度 0.01Hz。</p>																								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
A0-71	U0 组负载速度显示小数点设置	0xA047	见“数值”	2220	无符号 16 位	实时更改	标准	-																	
	<p>数值：</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>U0-14/U0-24 的小数位数</td> <td>0: 0 位小数 1: 1 位小数 2: 2 位小数</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>U0-19/U0-29 的小数位数</td> <td>1: 1 位小数 2: 2 位小数</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>U0-30/U0-31 小数位数</td> <td>0: 0 位小数 1: 1 位小数 2: 2 位小数</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>U0-69 小数位数</td> <td>1: 1 位小数 2: 2 位小数</td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	U0-14/U0-24 的小数位数	0: 0 位小数 1: 1 位小数 2: 2 位小数	十位	U0-19/U0-29 的小数位数	1: 1 位小数 2: 2 位小数	百位	U0-30/U0-31 小数位数	0: 0 位小数 1: 1 位小数 2: 2 位小数	千位	U0-69 小数位数	1: 1 位小数 2: 2 位小数	万位	保留
位	名称	值																							
个位	U0-14/U0-24 的小数位数	0: 0 位小数 1: 1 位小数 2: 2 位小数																							
十位	U0-19/U0-29 的小数位数	1: 1 位小数 2: 2 位小数																							
百位	U0-30/U0-31 小数位数	0: 0 位小数 1: 1 位小数 2: 2 位小数																							
千位	U0-69 小数位数	1: 1 位小数 2: 2 位小数																							
万位	保留																								
	<p>设定说明： 设置 U0 组相关功能码的小数位数。</p> <p>选项说明： 通过该参数个位设置 U0-14/U0-24 的小数位数。 0: 0 位小数 - 小数点后保留 0 位小数。 1: 1 位小数 - 小数点后保留 1 位小数。 2: 2 位小数 - 小数点后保留 2 位小数。 通过该参数十位设置 U0-19/U0-29 的小数位数。 1: 1 位小数 - 小数点后保留 1 位小数。 2: 2 位小数 - 小数点后保留 2 位小数。 通过该参数百位设置 U0-30/U0-31 的小数位数。 0: 0 位小数 - 小数点后保留 0 位小数。 1: 1 位小数 - 小数点后保留 1 位小数。 2: 2 位小数 - 小数点后保留 2 位小数。 通过该参数千位设置 U0-69 的小数位数。 1: 1 位小数 - 小数点后保留 1 位小数。</p>																								

	2: 2 位小数 - 小数点后保留 2 位小数。																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
A0-72	个性参数方式显示选择	0xA048	见“数值”	111	无符号 16 位	实时更改	标准	-																		
	数值:																									
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>用户模式选择</td> <td>0: 用户模式隐藏 1: 用户模式显示</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>校对模式选择</td> <td>0: 校对模式隐藏 1: 校对模式显示</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>错误菜单选择</td> <td>0: 错误菜单隐藏 1: 错误菜单显示</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	用户模式选择	0: 用户模式隐藏 1: 用户模式显示	十位	校对模式选择	0: 校对模式隐藏 1: 校对模式显示	百位	错误菜单选择	0: 错误菜单隐藏 1: 错误菜单显示	千位	保留		万位	保留	
	位	名称	值																							
个位	用户模式选择	0: 用户模式隐藏 1: 用户模式显示																								
十位	校对模式选择	0: 校对模式隐藏 1: 校对模式显示																								
百位	错误菜单选择	0: 错误菜单隐藏 1: 错误菜单显示																								
千位	保留																									
万位	保留																									
设定说明: 设置用户定制菜单(参数组)、用户变更菜单(参数组)和错误菜单(参数组)是否在操作面板上显示。 选项说明: 通过该参数个位设置用户定制菜单是否显示。 0: 用户模式隐藏 - 用户定制菜单隐藏, 设置后用户定制菜单不显示。 1: 用户模式显示 - 用户定制菜单显示, 设置后用户定制菜单显示。 通过该参数十位设置用户变更菜单是否显示。 0: 校对模式隐藏 - 用户变更菜单隐藏, 设置后用户变更菜单不显示。 1: 校对模式显示 - 用户变更菜单显示, 设置后用户变更菜单显示。 通过该参数百位设置错误菜单是否显示。 0: 错误菜单隐藏 - 设置后错误菜单不显示。 1: 错误菜单显示 - 设置后错误菜单显示。																										

A1 当前故障与警告

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A1-00	当前故障 1	0xA100	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示当前故障 1。例如操作面板显示 E015.1, 该值为 15.1。							
A1-02	当前故障 2	0xA102	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示当前故障 2。例如操作面板显示 E015.1, 该值为 15.1。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A1-04	当前故障 3	0xA104	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前故障 3。例如操作面板显示 E015.1，该值为 15.1。							
A1-06	当前故障 4	0xA106	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前故障 4。例如操作面板显示 E015.1，该值为 15.1。							
A1-08	当前故障 5	0xA108	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前故障 5。例如操作面板显示 E015.1，该值为 15.1。							
A1-10	当前故障 6	0xA10A	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前故障 6。例如操作面板显示 E015.1，该值为 15.1。							
A1-12	当前轻故障 1	0xA10C	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前轻故障 1。例如操作面板显示 L015.1，该值为 15.1。							
A1-14	当前轻故障 2	0xA10E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前轻故障 2。例如操作面板显示 L015.1，该值为 15.1。							
A1-16	当前轻故障 3	0xA110	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前轻故障 3。例如操作面板显示 L015.1，该值为 15.1。							
A1-18	当前轻故障 4	0xA112	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前轻故障 4。例如操作面板显示 L015.1，该值为 15.1。							
A1-20	当前轻故障 5	0xA114	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前轻故障 5。例如操作面板显示 L015.1，该值为 15.1。							
A1-22	当前轻故障 6	0xA116	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前轻故障 6。例如操作面板显示 L015.1，该值为 15.1。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A1-24	当前警告 1	0xA118	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前警告 1。例如操作面板显示 A015.1，该值为 15.1。							
A1-26	当前警告 2	0xA11A	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前警告 2。例如操作面板显示 A015.1，该值为 15.1。							
A1-28	当前警告 3	0xA11C	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前警告 3。例如操作面板显示 A015.1，该值为 15.1。							
A1-30	当前警告 4	0xA11E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前警告 4。例如操作面板显示 A015.1，该值为 15.1。							
A1-32	当前警告 5	0xA120	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前警告 5。例如操作面板显示 A015.1，该值为 15.1。							
A1-34	当前警告 6	0xA122	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前警告 6。例如操作面板显示 A015.1，该值为 15.1。							
A1-36	当前提示 1	0xA124	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前提示 1。例如操作面板显示 N015.1，该值为 15.1。							
A1-38	当前提示 2	0xA126	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前提示 2。例如操作面板显示 N015.1，该值为 15.1。							
A1-40	当前提示 3	0xA128	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前提示 3。例如操作面板显示 N015.1，该值为 15.1。							
A1-42	当前提示 4	0xA12A	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前提示 4。例如操作面板显示 N015.1，该值为 15.1。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A1-44	当前提示 5	0xA12C	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前提示 5。例如操作面板显示 N015.1，该值为 15.1。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A1-46	当前提示 6	0xA12E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前提示 6。例如操作面板显示 N015.1，该值为 15.1。							

A2 系统信息

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-00	标么电压基 值	0xA200	0.0V~6553.5 V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示标么电压基值，标么电压基值为电机额定电压(C4-03)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-01	标么电流基 值	0xA201	0.0A~6553.5 A	0.0A	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示标么电流基值，标么电流基值为电机额定电流(C4-04)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-02	标么转速基 值	0xA202	0rpm~65535 rpm	0rpm	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示标么转速基值，标么转速基值= $(60 \times \text{电机额定频率 C4-06}) \div \text{极对数}$ 。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-04	标么频率基 值	0xA204	0.0Hz~6553. 5Hz	0.0Hz	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示标么频率基值，标么频率基值为电机额定频率 C4-06。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-05	标么功率基 值	0xA205	0.00kW~655. 35kW	0.00kW	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示标么功率基值，标么功率基值为电机额定功率 C4-01。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-06	标么转矩基 值	0xA206	0.00N·m~65 5.35N·m	0.00N·m	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明：							

	显示标么转矩基值，标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-17	电机最大频率生效值	0xA211	0.00Hz~599.00Hz	50.00Hz	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的最大频率，小数位数跟随频率小数点变化。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-22	性能主版本号	0xA216	0.00~655.35	0.00	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示性能主版本号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-23	功能主版本号	0xA217	0.00~655.35	0.00	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示功能主版本号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-24	性能子版本号	0xA218	0.00~655.35	0.00	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示性能子版本号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A2-25	功能子版本号	0xA219	0.00~655.35	0.00	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示功能子版本号。							

A3 机型信息

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A3-02	变频器额定功率	0xA302	0.0kW~6553.5kW	4.0kW	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示变频器额定功率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A3-03	变频器额定电流	0xA303	0.0A~6553.5A	9.5A	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示变频器额定电流。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

A3-04	变频器额定电压	0xA304	0V~65535V	380V	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示变频器额定电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A3-05	变频器最大电流	0xA305	0%~600%	150%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置变频器最大电流。变频器输出电流上限 = 变频器最大电流 × 变频器额定电流。 补充说明： 百分比以变频器额定电流为基准。由 F1-13 与 A3-05 中较小者作为生效电流限幅。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A3-06	变频器硬件类型	0xA306	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值： 0: MD600A(CAN 版本) 4: MD600S(Modbus 版本)							
	设定说明： 显示的变频器硬件类型。 选项说明： 0: MD600A(CAN 版本) - 支持 CAN 通信的 MD600 版本 4: MD600S(Modbus 版本) - 支持 Modbus 通信的 MD600 版本							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A3-51	模块过温点	0xA333	0°C~65535°C	0°C	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变频器过温点，其值根据变频器机型(A3-00)自动获取。 补充说明： 当检测到的模块温度超出此阈值时会报变频器过温 E014.1。							

A4 硬件配置

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A4-00	制动单元动作电压设定	0xA400	300.0V~820.0V	760.0V	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置制动管开启的母线电压阈值，实际生效值在 A4-01 显示。当电机有回馈能量充高母线电压超过此阈值时，制动管开启，将母线能量通过外部制动电阻释放，防止过压。							

	<p>补充说明： 停机状态下制动管不会动作。配有制动单元的机型包括 380V-2.2kW， 380V-4.0kW， 380V-5.5kW， 220V-1.5kW， 220V-2.2kW。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A4-01	制动单元实际生效动作电压	0xA401	300.0V~820.0V	760.0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示制动单元实际生效动作电压，通过 A4-00 设置。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A4-02	制动占空比	0xA402	0%~100%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置制动占空比。</p> <p>补充说明： 制动单元的占空比，设置成 0 不制动，设置成 100%则常开。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A4-11	风扇控制通用模式	0xA40B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：运行时风扇运转(正转，停机状态大于 42°C运行) 3：风扇一直运转(正反转) 1：风扇一直运转(正转) 4：厂家自定义模式 1 2：运行时风扇运转(正反转，停机状态大于 42°C运行) 5：厂家自定义模式 2</p>							
	<p>设定说明： 设置风扇运行通用方式。</p> <p>选项说明： 0：运行时风扇运转(正转，停机状态大于 42°C运行) - 设置为 0 时，非欠压状态，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 42 度则风扇运转，停机状态下散热器温度低于 40 度风扇不运转。 1：风扇一直运转(正转) - 设置为 1 时，非欠压状态，风扇一直运转。 2：运行时风扇运转(正反转，停机状态大于 42°C运行) - 设置为 2 时，非欠压状态，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 42 度则风扇运转，停机状态下散热器温度低于 40 度风扇不运转。风扇运转时会先按照 A4-14(散热风扇正反转时正转时间)正转，然后按照 A4-15(散热风扇正反转时反转时间)反转，循环往复。 3：风扇一直运转(正反转)。设置为 3 时，非欠压状态，风扇一直运转。风扇运转时会先按照 A4-14(散热风扇正反转时正转时间)正转，然后按照 A4-15(散热风扇正反转时反转时间)反转，循环往复。 4：厂家自定义模式 1 - 厂家自测模式，不推荐用户设置 5：厂家自定义模式 2 - 厂家自测模式，不推荐用户设置</p>							

A5 载频与发波配置

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A5-00	最大载频	0xA500	0.0kHz~24.0kHz	16.0kHz	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示变频器可生效的最大载频。 补充说明： 和电机控制方式以及机型硬件相关。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A5-01	设定载频	0xA501	0.8kHz~20.0kHz	4.0kHz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置变频器的载频。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。 补充说明： 设置越高，电机噪音越低，电流纹波越小。但较高的载频会导致变频器降额，更容易发生变频器过载。 设置较低时，输出电流高次谐波分量增加，电机损耗增加，电机温升增加。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A5-02	生效载频	0xA502	0.8kHz~20.0kHz	4.0kHz	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示变频器当前实际生效的载频。 补充说明： 实际生效的变频器载频还会受载频随同步频率调整、随机 PWM 等功能影响。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A5-03	DPWM 上切换频率	0xA503	5.0Hz~6000.0Hz	2000.0Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 DPWM 上切换频率。 补充说明： 变频器输出频率高于此切换频率时，切换到五段发波模式，可在不降低控制频率的前提下，降低开关损耗，但会增加一定的电流谐波							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

A5-04	死区补偿模式	0xA504	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	扩展	-						
	数值： 0：不补偿 1：补偿模式 1													
	设定说明： 设置死区补偿模式。 选项说明： 0：不补偿 - 不补偿 1：补偿模式 1 - 按照补偿模式 1 补充说明： 开启死区补偿后，可以补偿由于桥臂死区时间造成的电压损失，改善高载频、低速下的电流波形畸变。													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式						
A5-05	死区补偿截止频率	0xA505	0.0Hz~600.0 Hz	600.0Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-						
	设定说明： 设置死区补偿的截止频率。 补充说明： 变频器输出频率高于此频率时，死区补偿功能关闭。													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式						
A5-06	过调制系数	0xA506	0.0%~110.0 %	103.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-						
	设定说明： 设置过调制系数。与母线电压滤波时间配合使用，用于提高电机弱磁区性能。 补充说明： 提高电压过调制系数，可以增大电压的输出能力，有效提升电机弱磁区带载能力，但也会增大输出电流畸变。													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式						
A5-08	PWM 命令字	0xA508	见“数值”	0x0022	无符号 16 位	实时更改	扩展	-						
	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 55%;">名称</th> <th style="width: 30%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>载频随温度调整</td> <td>0：不使能 1：使能</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	载频随温度调整	0：不使能 1：使能
	位	名称	值											
bit0	载频随温度调整	0：不使能 1：使能												

bit1	载频随同步频率调整	0: 不使能 1: 使能
bit2	同步调制使能	0: 不使能 1: 使能
bit3	保留	
bit4	输出电压计算模式	0: 高速度 1: 高精度
bit5	过调制模式	0: 幅值 1: 相位
bit6	共模抑制使能	0: 不使能 1: 使能
bit7	DPWM 载频处理	0: 不使能 1: 使能
bit8	保留	
bit9	保留	
bit10	保留	
bit11	保留	
bit12	保留	
bit13	保留	
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

设置 PWM 命令字。

选项说明:

bit0: 设置载频随温度调整使能

0: 不使能

1: 使能后 - 变频器模块温度接近过温点时, 持续缓慢降低载频, 以减小变频器发热。仅在异步机生效。

bit1: 设置载频随同步频率调整使能

0: 不使能

1: 使能 - 输出频率低于 A5-10 时, 载频受 A5-12 或 A5-13 限制, 输出频率高于(A5-10+A5-09)后, 生效载频将达到设定载频

bit2: 设置调制模式,

0: 异步调制

1: 伪同步调制 - 载频会随同步频率维持特定的比例变化。异步调制载频和同步频率没有比例关系。

bit3: 保留

bit4: 输出电压计算模式

0: 高速度

1: 高精度

bit5: 过调制模式

0: 幅值 - 幅值模式输出电压能力更强, 但畸变更大

	<p>1: 相位 - 相位模式电压输出能力较低, 但畸变较小。</p> <p>bit6: 设置共模抑制使能</p> <p>0: 不使能</p> <p>1: 使能 - 开启此功能后可以抑制共模电压造成的漏电流。降低电磁干扰</p> <p>bit7: DPWM 载频处理</p> <p>0: 不使能</p> <p>1: 使能 - DPWM 模式下, 生效载频与设定载频相等</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A5-09	载频随同步频率调整滞环	0xA509	0.0Hz~100.0 Hz	3.0Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明: 设置载频随同步频率调整滞环。</p> <p>补充说明: 使能载频随同步频率调整(A5-08PWM 命令字 bit1)后, 输出频率低于 A5-10 时, 载频受 A5-12 或 A5-13 限制, 输出频率高于(A5-10+A5-09)后, 生效载频将达到设定载频。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A5-10	载频随同步频率调整起始频率	0xA50A	0.0Hz~600.0 Hz	5.0Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明: 设置载频随同步频率调整起始频率。</p> <p>补充说明: 使能载频随同步频率调整(A5-08PWM 命令字 bit1)后,, 输出频率低于 A5-10 时, 载频受 A5-12 或 A5-13 限制, 输出频率高于(A5-10+A5-09)后, 生效载频将达到设定载频。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A5-11	随机 PWM 深度	0xA50B	0~10	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明: 设置随机 PWM 深度。</p> <p>补充说明: 1、仅在异步机 V/f 模式下有效。 2、可以将载频引起的电机尖锐的电磁噪音变成相对柔和的“沙沙”声。设置成 0 为关闭, 设置越大, 对噪音改善作用越强。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A5-12	低速载频上限(V/f)	0xA50C	0.8kHz~20.0 kHz	6.0kHz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 V/f 模式下的低速载频限幅。 补充说明： 1、针对 V/f 模式有效。 2、使能载频随同步频率调整(A5-08PWM 命令字 bit1)后，输出频率低于 A5-10 时，载频受 A5-12 或 A5-13 限制，输出频率高于(A5-10+A5-09)后，生效载频将达到设定载频。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A5-13	低速载频上限(SVC)	0xA50D	0.8kHz~8.0k Hz	2.0kHz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 SVC 模式下的低速载频限幅。 补充说明： 1、针对 SVC 模式有效。 2、使能载频随同步频率调整(A5-08PWM 命令字 bit1)后，输出频率低于 A5-10 时，载频受 A5-12 或 A5-13 限制，输出频率高于(A5-10+A5-09)后，生效载频将达到设定载频。							

A6 键盘与显示

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A6-01	STOP/RESET 键功能	0xA601	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：只键盘方式 S/R 才有效 1：ON_OFF1(启停)命令 S/R 有效 2：OFF2(自由停机)命令 S/R 有效 3：OFF3(快速停机)命令 S/R 有效							
	设定说明： 设置 STOP/RESET 键功能的生效条件。 选项说明： 0：只键盘方式 S/R 才有效 - 只在键盘操作方式下，STOP/RESET 键停机功能有效							

	1: ON_OFF1(启停)命令 S/R 有效 - 在任何操作方式下, STOP/RESET 键停机功能有效, 并以 ON_OFF1(启停)停机方式停机 2: OFF2(自由停机)命令 S/R 有效 - 在任何操作方式下, STOP/RESET 键停机功能有效, 并以 OFF2(自由停机)停机方式停机 3: OFF3(快速停机)命令 S/R 有效 - 在任何操作方式下, STOP/RESET 键停机功能有效, 并以 OFF3(快速停机)停机方式停机							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A6-03	LED 运行显示参数 1	0xA603	见“数值”	0x1F	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	运行频率(Hz)	0: 不显示 1: 显示				
		bit1	设定频率(Hz)	0: 不显示 1: 显示				
		bit2	母线电压(V)	0: 不显示 1: 显示				
		bit3	输出电压(V)	0: 不显示 1: 显示				
		bit4	输出电流(A)	0: 不显示 1: 显示				
		bit5	输出功率(kW)	0: 不显示 1: 显示				
		bit6	输出转矩(%)	0: 不显示 1: 显示				
		bit7	DI 输入状态	0: 不显示 1: 显示				
		bit8	DO 输出状态	0: 不显示 1: 显示				
		bit9	AI1 电压(V)	0: 不显示 1: 显示				
		bit10	保留					
		bit11	MD-BP-M 电位器电压(V)	0: 不显示 1: 显示				
	bit12	保留	0: 不显示 1: 显示					
	bit13	保留	0: 不显示 1: 显示					
	bit14	负载速度显示	0: 不显示 1: 显示					

bit15	PID 设定	0: 不显示 1: 显示
-------	--------	-----------------

设定说明:

设置 LED 操作面板运行显示参数 1 的内容。

选项说明:

bit0: 运行频率(Hz)

0: 不显示

1: 显示

bit1: 设定频率(Hz)

0: 不显示

1: 显示

bit2: 母线电压(V)

0: 不显示

1: 显示

bit3: 输出电压(V)

0: 不显示

1: 显示

bit4: 输出电流(A)

0: 不显示

1: 显示

bit5: 输出功率(kW)

0: 不显示

1: 显示

bit6: 输出转矩(%)

0: 不显示

1: 显示

bit7: DI 输入状态

0: 不显示

1: 显示

bit8: DO 输出状态

0: 不显示

1: 显示

bit9: AI1 电压(V)

0: 不显示

1: 显示

bit10: 保留

bit11: MD-BP-M 电位器电压(V)

0: 不显示

1: 显示

bit12: 保留

bit13: 保留

	bit14: 负载速度显示 0: 不显示 1: 显示 bit15: PID 设定 0: 不显示 1: 显示 补充说明: 此参数为变频器运行状态下, 按下左移位键和右移位键, LED 操作面板上支持显示的参数。bit 位值为 1, 表示显示, bit 位值为 0, 表示不显示。(LED 显示跳过保留位)							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A6-04	LED 运行显示参数 2	0xA604	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	PID 反馈	0: 不显示 1: 显示				
		bit1	PLC 阶段	0: 不显示 1: 显示				
		bit2	HDI 输入脉冲频率(kHz)	0: 不显示 1: 显示				
		bit3	运行频率 2(Hz)	0: 不显示 1: 显示				
		bit4	剩余运行时间	0: 不显示 1: 显示				
		bit5	AI1 校正前电压(V)	0: 不显示 1: 显示				
		bit6	自由映射 0	0: 不显示 1: 显示				
		bit7	自由映射 1	0: 不显示 1: 显示				
		bit8	电机转速	0: 不显示 1: 显示				
	bit9	当前上电时间(Hour)	0: 不显示 1: 显示					
	bit10	本次运行时间(Min)	0: 不显示 1: 显示					
	bit11	HDI 输入脉冲频率(Hz)	0: 不显示 1: 显示					

bit12	通信设定值	0: 不显示 1: 显示
bit13	保留	
bit14	主频率 X 显示	0: 不显示 1: 显示
bit15	辅频率 Y 显示	0: 不显示 1: 显示

设定说明:

设置 LED 操作面板运行显示参数 2 的内容。

选项说明:

bit0: PID 反馈

0: 不显示

1: 显示

bit1: PLC 阶段

0: 不显示

1: 显示

bit2: HDI 输入脉冲频率(kHz)

0: 不显示

1: 显示

bit3: 运行频率 2(Hz)

0: 不显示

1: 显示

bit4: 剩余运行时间

0: 不显示

1: 显示

bit5: AI1 校正前电压(V)

0: 不显示

1: 显示

bit6: 自由映射 0

0: 不显示

1: 显示

bit7: 自由映射 1

0: 不显示

1: 显示

bit8: 电机转速

0: 不显示

1: 显示

bit9: 当前上电时间(h)

0: 不显示

1: 显示

bit10: 本次运行时间(min)

	0: 不显示 1: 显示 bit11: HDI 输入脉冲频率(Hz) 0: 不显示 1: 显示 bit12: 通信设定值 0: 不显示 1: 显示 bit13: 保留 bit14: 主频率 X 显示 0: 不显示 1: 显示 bit15: 辅频率 Y 显示 0: 不显示 1: 显示 补充说明: 此参数为变频器运行状态下, 按下左移位键和右移位键, LED 操作面板上支持显示的参数。bit 位值为 1, 表示显示, bit 位值为 0, 表示不显示。(LED 显示跳过保留位)							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A6-05	LED 停机显示参数	0xA605	见“数值”	0x13	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	设定频率(Hz)	0: 不显示 1: 显示				
		bit1	母线电压(V)	0: 不显示 1: 显示				
		bit2	DI 输入状态	0: 不显示 1: 显示				
		bit3	DO 输出状态	0: 不显示 1: 显示				
		bit4	AI1 电压(V)	0: 不显示 1: 显示				
		bit5	保留					
		bit6	MD-BP-M 电位器电压(V)	0: 不显示 1: 显示				
	bit7	保留						
	bit8	保留						

bit9	PLC 阶段	0: 不显示 1: 显示
bit10	负载速度	0: 不显示 1: 显示
bit11	PID 设定	0: 不显示 1: 显示
bit12	HDI 输入脉冲频率(kHz)	0: 不显示 1: 显示
bit13	保留	
bit14	自由映射 0	0: 不显示 1: 显示
bit15	自由映射 1	0: 不显示 1: 显示

设定说明:

设置 LED 操作面板停机显示参数内容。

选项说明:

bit0: 设定频率(Hz)

0: 不显示

1: 显示

bit1: 母线电压(V)

0: 不显示

1: 显示

bit2: DI 输入状态

0: 不显示

1: 显示

bit3: DO 输出状态

0: 不显示

1: 显示

bit4: AI1 电压(V)

0: 不显示

1: 显示

bit5: 保留

bit6: MD-BP-M 电位器电压(V)

0: 不显示

1: 显示

bit7: 保留

bit8: 保留

bit9: PLC 阶段

0: 不显示

1: 显示

bit10: 负载速度 0: 不显示 1: 显示 bit11: PID 设定 0: 不显示 1: 显示 bit12: HDI 输入脉冲频率(kHz) 0: 不显示 1: 显示 bit13: 保留 bit14: 自由映射 0 0: 不显示 1: 显示 bit15: 自由映射 1 0: 不显示 1: 显示 补充说明: 此参数为变频器停机状态下, 按下左移位键和右移位键, LED 操作面板上支持显示的参数。bit 位值为 1, 表示显示, bit 位值为 0, 表示不显示。(LED 显示跳过保留位)								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A6-40	MD-BP-M 电位器过零阈值	0xA628	0.0%~100.0 %	1.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 设置外引键盘电位器过零阈值, 该区范围内输出为 0.0%, 用于消除零点附近的波动。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A6-45	调试软件控制激活允许	0xA62D	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值: 0: 禁止 1: 允许							
	设定说明: 设置调试软件控制激活是否允许。 选项说明: 0: 禁止 - 调试软件控制激活禁止; 1: 允许 - 调试软件控制激活允许。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A6-46	调试软件控制速度设定	0xA62E	-800.0%~+800.0%	100.0%	有符号 16 位	实时更改	专家	-
	设定说明： 设置调试软件控制速度设定。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A6-47	调试软件控制点动 1 速度设定	0xA62F	-100.0%~+100.0%	4.0%	有符号 16 位	实时更改	专家	-
	设定说明： 设置调试软件控制点动 1 速度设定。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
A6-48	调试软件控制点动 2 速度设定	0xA630	-100.0%~+100.0%	-4.0%	有符号 16 位	实时更改	专家	-
	设定说明： 设置调试软件控制点动 2 速度设定。							

Ad 统计功能

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-00	累计运行时间-小时	0xAD00	0h~65535h	0h	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计运行时间小时计数							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-01	累计运行时间-秒	0xAD01	0s~3599s	0s	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计运行时间秒计数							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

Ad-02	累计上电时间-小时	0xAD02	0h~65535h	0h	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计上电时间小时计数							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-03	累计上电时间-秒	0xAD03	0s~3599s	0s	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计上电时间秒计数							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-04	累计耗电量	0xAD04	0kWh~65535 kWh	0kWh	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计耗电量辅助计算							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-05	累计耗电量辅助计算 1	0xAD05	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计耗电量辅助计算							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-06	累计耗电量辅助计算 2	0xAD06	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计耗电量总值							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-07	累计耗电量 k	0xAD07	0.0kWh~6553.5kWh	0.0kWh	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计耗电量 kWh，累计到 999.9kWh 时，累计耗电量高位+1。掉电保存。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-08	累计耗电量 M	0xAD08	0MWh~65535MWh	0MWh	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计耗电量 MWh，掉电保存。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-09	累计能源辅助计算 1	0xAD09	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计辅助计算千瓦时时间							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

Ad-10	累计能源辅助计算 2	0xAD0A	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计辅助计算千瓦时千瓦							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-11	累计节省能源 K	0xAD0B	0.0kWh~999.9kWh	0.0kWh	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计运行节省能源，单位 kWh							
Ad-12	累计节省能源 M	0xAD0C	0MWh~999MWh	0MWh	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计运行节省能源，单位 MWh							
Ad-13	累计节省能源 G	0xAD0D	0GWh~65535GWh	0GWh	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计运行节省能源，单位 GWh							
Ad-14	累计节省金额	0xAD0E	0.0~999.9	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计运行节省金额未超过千的部分							
Ad-15	累计节省金额 K	0xAD0F	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计运行节省金额超过千的部分							
Ad-16	累计 CO2 减少排放量吨	0xAD10	0.0~999.9	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计运行减少 CO2 排放量未超过千吨的部分							
Ad-17	累计 CO2 减少排放量千吨	0xAD11	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示累计运行减少 CO2 排放量超过千吨的部分							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

Ad-18	能源税率 1	0xAD12	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置自定义能源税率 1，换算金额。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-19	能源税率 2	0xAD13	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置自定义能源税率 2，换算金额。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-20	税率选择	0xAD14	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：能源税率 1 1：能源税率 2							
	设定说明： 设置税率。 选项说明： 0：能源税率 1 1：能源税率 2							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-21	货币单位选择	0xAD15	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：RMB 1：EUR 2：USD							
	设定说明： 设置货币单位。 选项说明： 0：RMB 1：EUR 2：USD							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-22	CO2 转化因数	0xAD16	0.000~65.535	0.000	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置 CO2 排放量的转换数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-23	参考功率	0xAD17	0.0kW~6553.5kW	0.0kW	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明：							

	设置理论运行功率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ad-24	能源计算累计重置	0xAD18	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：无操作 1：重置							
	设定说明： 设置是否重置能源计算。 选项说明： 0：无操作 1：重置							

AE 用户定制参数

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-00	用户功能码 0	0x2F00	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
AE-01	用户功能码 1	0x2F01	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
AE-02	用户功能码 2	0x2F02	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-03	用户功能码 3	0x2F03	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
AE-04	用户功能码 4	0x2F04	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
AE-05	用户功能码 5	0x2F05	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
AE-06	用户功能码 6	0x2F06	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
AE-07	用户功能码 7	0x2F07	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
AE-08	用户功能码 8	0x2F08	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-09	用户功能码 9	0x2F09	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-10	用户功能码 10	0x2F0A	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-11	用户功能码 11	0x2F0B	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-12	用户功能码 12	0x2F0C	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

AE-13	用户功能码 13	0x2F0D	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-14	用户功能码 14	0x2F0E	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-15	用户功能码 15	0x2F0F	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-16	用户功能码 16	0x2F10	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-17	用户功能码 17	0x2F11	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明：							

	此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-18	用户功能码 18	0x2F12	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-19	用户功能码 19	0x2F13	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-20	用户功能码 20	0x2F14	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-21	用户功能码 21	0x2F15	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。 补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-22	用户功能码 22	0x2F16	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明：							

	<p>设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-23	用户功能码 23	0x2F17	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-24	用户功能码 24	0x2F18	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-25	用户功能码 25	0x2F19	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-26	用户功能码 26	0x2F1A	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

AE-27	用户功能码 27	0x2F1B	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-28	用户功能码 28	0x2F1C	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-29	用户功能码 29	0x2F1D	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-30	用户功能码 30	0x2F1E	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明： 此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
AE-31	用户功能码 31	0x2F1F	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置用户定制参数功能码。AE-00~AE-31 共支持设置 32 个用户定制参数功能码。</p> <p>补充说明：</p>							

此组参数是用户定制参数组。用户可以在所有参数中，选择所需要的参数汇总到 AE 组，作为用户定制参数，以方便查看和更改等操作。用户可通过长按返回键，切换至-USER 菜单查看。

b 指令通道参数

b0 指令通道配置

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b0-02	控制通道选择	0xB002	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：控制通道 1 1：控制通道 2 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置生效的控制通道。此功能码为 0 则选择为控制通道 1，为 1 则选择为控制通道 2。							
	选项说明： 0：无效 - 即选择通道 1。 1：有效 - 即选择通道 2。 3~7：DI1~DI5 - 即选择哪一路通道取决于 DI 最终端子状态， 其他：B 连接器 - 即选择哪一路通道取决于其他 B 连接器。 补充说明： 在有 DI 端子功能选择为 70【控制通道选择】后，b0-02 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。							
b0-03	设定通道选择	0xB003	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：设定通道 1 1：设定通道 2 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置生效的设定通道。此功能码为 0 则选择为设定通道 1，为 1 则选择为设定通道 2。							
	选项说明：							

	<p>0: 无效 - 即选择通道 1。</p> <p>1: 有效 - 即选择通道 2。</p> <p>3~7: DI1~DI5 - 即选择哪一路通道取决于 DI 最终端子状态，</p> <p>其他: B 连接器 - 即选择哪一路通道取决于其他 B 连接器。</p>
--	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

b1 控制通道 1 主命令字

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-00	控制通道 1 主命令来源	0xB100	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0: 键盘 1: 端子 2: 通信 3: 自定义							
	设定说明： 设置控制通道 1 的主命令来源。 选项说明： 0: 键盘 - 选择控制通道 1 的主命令来源为 LED 操作面板或外引键盘。可通过操作面板上的 RUN/STOP 等按键进行控制命令。 1: 端子 - 选择控制通道 1 的主命令来源为端子。可通过变频器的 DI 端子输入控制命令，DI 端子控制命令根据不同场合进行设定，如启停、正反转、点动、多段值等功能。 2: 通信 - 选择控制通道 1 的主命令来源为 Modbus 等通信控制。变频器需要与上位机的通信，可通过远程通信输入控制命令。适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 3: 自定义 - 选择控制通道 1 的主命令来源为自定义控制，此时可通过功能码 b1-01~b1-09，ON_OFF1(启停)/OFF2(自由停机)/OFF3(快速停机)等来控制。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-01	自定义 ON_OFF1(启停)来源	0xB101	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 无效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明： 设置自定义 ON_OFF1(启停)来源。位信号=0 表示停机；位信号=1 表示运行。 选项说明： 0: 无效 - 即此功能码为 0，无效。							

	3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-02	自定义 OFF2(自由停 机)来源 1	0xB102	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 激活 1: 无效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明: 设置自定义 OFF2(自由停机)来源 1。位信号=0 表示自由停机激活; 位信号=1 表示自由停机无效。 选项说明: 0: 激活 - 即 OFF2 自由停机有效。 1: 无效 - 即 OFF2 自由停机无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。 补充说明: 控制通道 1 的 OFF2(自由停机)一共有三个来源, 功能码 b1-02、b2-00、b2-01, 任何一个来源有效, 则 OFF2 自由停机命令有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-03	自定义 OFF3(快速停 机)来源 1	0xB103	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 激活 1: 无效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明: 设置自定义 OFF3(快速停机)来源 1。位信号=0 表示快速停机激活; 位信号=1 表示快速停机无效。 选项说明: 0: 激活 - 即 OFF3(快速停机)有效。 1: 无效 - 即 OFF3(快速停机)无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。 补充说明: 控制通道 1 的 OFF3(快速停机)一共有三个来源, 功能码 b1-03、b2-02、b2-03, 任何一个来源有效, 则 OFF3 快速停机命令有效。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-04	自定义运行允许来源	0xB104	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 不允许运行 1: 允许运行 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明： 设置自定义运行允许来源。位信号=0 表示不允许运行；位信号=1 表示允许运行。 选项说明： 0: 不允许运行。 1: 允许运行。 3~7: DI1~DI5 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态， 其他: B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-05	自定义故障复位来源 1	0xB105	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 无效 1: 有效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明： 设置自定义故障复位来源 1。位信号=0 表示无效；位信号=1 表示有效。 选项说明： 0: 无效 - 表示复位无效。 1: 有效 - 表示故障复位命令有效，可复位。 3~7: DI1~DI5 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态， 其他: B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。 补充说明： 控制通道 1 的自定义故障复位一共有三个来源，功能码 b1-05、b2-04、b2-05，任何一个来源有效，自定义故障复位命令有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-06	自定义点动 1(JOG1)来源	0xB106	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 无效 3: DI1 6: DI4 7: DI5(MD600A)							

	4: DI2 5: DI3 其他: B 连接器 设定说明: 设置自定义点动 JOG1 来源。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。 选项说明: 0: 无效 - 表示点动无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态。 其他: B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-07	自定义点动 2(JOG2)来源	0xB107	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 无效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明: 设置自定义点动 JOG2 来源。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。 选项说明: 0: 无效 - 表示点动无效。 3~9: DI1~DI7 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态。 其他: B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-08	自定义速度 取反来源	0xB108	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 无效 1: 有效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明: 设置自定义速度取反来源。位信号=0 表示无效, 速度不取反; 位信号=1 表示有效, 速度取反。 选项说明: 0: 无效 - 表示速度取反无效。 1: 有效 - 表示读取取反有效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b1-09	点动	0xB109	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-

JOG/ON_OF F1 优先模式 选择								
数值： 0：不区分优先级 1：点动优先级高 2：ON_OFF1(启停)优先级高								
设定说明： 设置点动与正常运行命令的优先级。								
选项说明： 0:不区分优先级 - 不区分优先级，响应先给到的运行命令，后给到的命令不响应。 1:点动优先级高 - 点动优先级高，点动命令可以打断正常运行。 2:ON_OFF1(启停)优先级高 - 正常运行优先级高，正常运行命令可以打断点动运行。								

b2 控制通道 1 辅助命令字

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b2-00	OFF2(自由停机)来源 2	0xB200	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：激活 1：无效 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置 OFF2(自由停机)来源 2。位信号=0 表示自由停机激活；位信号=1 表示自由停机无效。							
	选项说明： 0：激活 - 表示 OFF2(自由停机)有效。 1：无效 - 表示 OFF2(自由停机)无效。 3~7：DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态， 其他：B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。							
补充说明： OFF2(自由停机)来源一共有三个来源，功能码 b1-02、b2-00、b2-01。任何一个来源有效，OFF2(自由停机)命令有效。 在有 DI 端子功能选择为 8【自由停机】后，b2-00 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b2-01	OFF2(自由停机)来源 3	0xB201	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-

		数值： 0：激活 1：无效 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器						
		设定说明： 设置 OFF2(自由停机)来源 3。位信号=0 表示自由停机激活；位信号=1 表示自由停机无效。 选项说明： 0：激活 - 表示 OFF2(自由停机)有效。 1：无效 - 表示 OFF2(自由停机)无效。 3~7：DI1~DI5- 即是否有效取决于 DI 最终端子状态， 其他：B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。 补充说明： OFF2(自由停机)来源一共有三个来源，功能码 b1-02、b2-00、b2-01。任何一个来源有效，OFF2(自由停机)命令有效。						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b2-02	OFF3(快速停机)来源 2	0xB202	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：激活 1：无效 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置 OFF3(快速停机)来源 2。位信号=0 表示快速停机激活；位信号=1 表示快速停机无效。 选项说明： 0：激活 - 表示 OFF3(快速停机)有效。 1：无效 - 表示 OFF3(快速停机)无效。 3~7：DI1~DI5- 即是否有效取决于 DI 最终端子状态， 其他：B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。 补充说明： OFF3(快速停机)来源一共有三个来源，功能码 b1-03、b2-02、b2-03。任何一个来源有效，OFF3(快速停机)命令有效。 在有 DI 端子功能选择为 47【紧急停机】后，b2-02 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b2-03	OFF3(快速停机)来源 3	0xB203	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：激活 5：DI3							

	1: 无效 3: DI1 4: DI2			6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器				
	<p>设定说明: 设置 OFF3(快速停机)来源 3。位信号=0 表示快速停机激活; 位信号=1 表示快速停机无效。</p> <p>选项说明: 0: 激活 - 表示 OFF3(快速停机)有效。 1: 无效 - 表示 OFF3(快速停机)无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明: OFF3(快速停机)来源一共有三个来源, 功能码 b1-03、b2-02、b2-03。任何一个来源有效, OFF3(快速停机)命令有效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b2-04	故障复位来源 2	0xB204	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值: 0: 无效 1: 有效 3: DI1 4: DI2</p> <p>5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明: 设置故障复位来源 2。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明: 0: 无效 - 表示故障复位来源 2 有效。 1: 有效 - 表示故障复位来源 2 无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明: 故障复位一共有三个来源, 功能码 b1-05、b2-04、b2-05。任何一个来源有效, 故障复位命令有效。 在有 DI 端子功能选择为 9【故障复位(RESET)】后, b2-04 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b2-05	故障复位来源 3	0xB205	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值: 0: 无效 1: 有效 3: DI1</p> <p>5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A)</p>							

	4: DI2	其他: B 连接器						
	<p>设定说明: 设置故障复位来源 3。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明: 0: 无效 - 表示故障复位来源 2 有效。 1: 有效 - 表示故障复位来源 2 无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明: 故障复位一共有三个来源, 功能码 b1-05、b2-04、b2-05。任何一个来源有效, 故障复位命令有效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b2-06	斜坡禁止来源	0xB206	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值: 0: 激活 1: 无效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器</p> <p>设定说明: 设置 RFG 禁止来源。低电平有效时, RFG 输出置零。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明: 0: 激活 - 表示斜坡禁止有效。 1: 无效 - 表示斜坡禁止无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b2-07	斜坡暂停来源	0xB207	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值: 0: 激活 1: 无效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器</p> <p>设定说明: 设置 RFG 暂停来源。低电平有效时, RFG 计算暂停, 维持当前输出。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明: 0: 激活 - 表示斜坡暂停有效。 1: 无效 - 表示斜坡暂停无效。</p>							

	<p>3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明: 在有 DI 端子功能选择为 21【加减速禁止】后, b2-07 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。</p>															
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
b2-08	斜坡给定置 0 来源	0xB208	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 激活</td> <td>5: DI3</td> </tr> <tr> <td>1: 无效</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </table>								0: 激活	5: DI3	1: 无效	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器
	0: 激活	5: DI3														
1: 无效	6: DI4															
3: DI1	7: DI5(MD600A)															
4: DI2	其他: B 连接器															
<p>设定说明: 设置 RFG 输入置零来源。低电平有效时, RFG 输入目标置零。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明: 0: 激活 - 表示斜坡给定置 0 有效。 1: 无效 - 表示斜坡给定置 0 无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明: 在有 DI 端子功能选择为 80【RFG 输入置 0】后, b2-08 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。</p>																

b3 控制通道 2 主命令字

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b3-00	控制通道 2 主命令来源	0xB300	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>数值:</p> <p>0: 键盘 1: 端子 2: 通信 3: 自定义</p>							
	<p>设定说明: 设置控制通道 2 的主命令来源。</p> <p>选项说明: 0: 键盘 - 选择控制通道 1 的主命令来源为 LED 操作面板或外引键盘。可通过操作面板上的 RUN/STOP 等按键进行控制命</p>							

	<p>令。</p> <p>1: 端子 - 选择控制通道 1 的主命令来源为端子。可通过变频器的 DI 端子输入控制命令，DI 端子控制命令根据不同场合进行设定，如启停、正反转、点动、多段值等功能。</p> <p>2: 通信 - 选择控制通道 1 的主命令来源为 Modbus 等通信控制。变频器需要与上位机的通信，可通过远程通信输入控制命令。适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>3: 自定义 - 选择控制通道 1 的主命令来源为自定义控制，此时可通过功能码 b3-01~b3-09，ON_OFF1(启停)/OFF2(自由停机)/OFF3(快速停机)等来控制。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b3-01	自定义 ON_OFF1(启 停)来源	0xB301	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0: 无效 3: DI1 4: DI2 5: DI3</p> <p>6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明： 设置自定义 ON_OFF1(启停)来源。位信号=0 表示停机；位信号=1 表示运行。</p> <p>选项说明： 0: 无效 - 即此功能码为 0，无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态， 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b3-02	自定义 OFF2(自由停 机)来源 1	0xB302	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0: 激活 1: 无效 3: DI1 4: DI2</p> <p>5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明： 设置自定义 OFF2(自由停机)来源 1。位信号=0 表示自由停机激活；位信号=1 表示自由停机无效。</p> <p>选项说明： 0: 激活 - 即 OFF2 自由停机有效。 1: 无效 - 即 OFF2 自由停机无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态， 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明：</p>							

	控制通道 1 的 OFF2(自由停机)一共有三个来源, 功能码 b3-02、b4-00、b4-01, 任何一个来源有效, 则 OFF2 自由停机命令有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b3-03	自定义 OFF3(快速停机)来源 1	0xB303	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 激活 5: DI3 1: 无效 6: DI4 3: DI1 7: DI5(MD600A) 4: DI2 其他: B 连接器							
	设定说明: 设置自定义 OFF3(快速停机)来源 1。位信号=0 表示快速停机激活; 位信号=1 表示快速停机无效。 选项说明: 0: 激活 - 即 OFF2 自由停机有效。 1: 无效 - 即 OFF2 自由停机无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。 补充说明: 控制通道 1 的 OFF3(快速停机)一共有三个来源, 功能码 b3-03、b4-02、b4-03, 任何一个来源有效, 则 OFF3 快速停机命令有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b3-04	自定义运行允许来源	0xB304	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 不允许运行 5: DI3 1: 允许运行 6: DI4 3: DI1 7: DI5(MD600A) 4: DI2 其他: B 连接器							
	设定说明: 设置自定义运行允许来源。位信号=0 表示不允许运行; 位信号=1 表示允许运行。 选项说明: 0: 不允许运行。 1: 允许运行。 3~7: DI1~DI5 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b3-05	自定义故障复位来源 1	0xB305	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-

<p>数值：</p> <table border="0" style="width:100%;"> <tr> <td>0: 无效</td> <td>5: DI3</td> </tr> <tr> <td>1: 有效</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </table> <p>设定说明： 设置自定义故障复位来源 1。位信号=0 表示无效；位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明： 0: 无效 - 表示复位无效。 1: 有效 - 表示故障复位命令有效，可复位。 3~7: DI1~DI5 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态， 其他: B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。</p> <p>补充说明： 控制通道 1 的自定义故障复位一共有三个来源，功能码 b1-05、b2-04、b2-05，任何一个来源有效，自定义故障复位命令有效。</p>									0: 无效	5: DI3	1: 有效	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器
0: 无效	5: DI3															
1: 有效	6: DI4															
3: DI1	7: DI5(MD600A)															
4: DI2	其他: B 连接器															
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
b3-06	自定义点动 1(JOG1)来源	0xB306	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>数值：</p> <table border="0" style="width:100%;"> <tr> <td>0: 无效</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> <tr> <td>5: DI3</td> <td></td> </tr> </table> <p>设定说明： 设置自定义点动 JOG1 来源。位信号=0 表示无效；位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明： 0: 无效 - 表示点动无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态。 其他: B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。</p>								0: 无效	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器	5: DI3	
	0: 无效	6: DI4														
3: DI1	7: DI5(MD600A)															
4: DI2	其他: B 连接器															
5: DI3																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
b3-07	自定义点动 2(JOG2)来源	0xB307	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>数值：</p> <table border="0" style="width:100%;"> <tr> <td>0: 无效</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> <tr> <td>5: DI3</td> <td></td> </tr> </table> <p>设定说明： 设置自定义点动 JOG2 来源。位信号=0 表示无效；位信号=1 表示有效。</p>								0: 无效	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器	5: DI3	
	0: 无效	6: DI4														
3: DI1	7: DI5(MD600A)															
4: DI2	其他: B 连接器															
5: DI3																
<p>设定说明： 设置自定义点动 JOG2 来源。位信号=0 表示无效；位信号=1 表示有效。</p>																

	选项说明： 0：无效 - 表示点动无效。 3~7：DI1~DI5 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态。 其他：B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b3-08	自定义速度 取反来源	0xB308	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：无效 1：有效 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置自定义速度取反来源。位信号=0 表示无效，速度不取反；位信号=1 表示有效，速度取反。 选项说明： 0：无效 - 表示速度取反无效。 1：有效 - 表示读取取反有效。 3~7：DI1~DI5 - 即是否允许取决于 DI 最终端子状态， 其他：B 连接器 - 即是否允许取决于其他 B 连接器。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b3-09	点动 JOG/ON_OF F1 优先模式 选择	0xB309	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：不区分优先级 1：点动优先级高 2：ON_OFF1(启停)优先级高							
	设定说明： 设置点动与正常运行命令的优先级。 选项说明： 0:不区分优先级 - 不区分优先级，响应先给到的运行命令，后给到的命令不响应。 1:点动优先级高 - 点动优先级高，点动命令可以打断正常运行。 2:ON_OFF1(启停)优先级高 - 正常运行优先级高，正常运行命令可以打断点动运行。							

b4 控制通道 2 辅助命令字

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
----	------	------	------	-----	------	------	------	------

b4-00	OFF2(自由停机)来源 2	0xB400	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值:</p> <p>0: 激活 5: DI3 1: 无效 6: DI4 3: DI1 7: DI5(MD600A) 4: DI2 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明:</p> <p>设置 OFF2(自由停机)来源 2。位信号=0 表示自由停机激活; 位信号=1 表示自由停机无效。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 激活 - 表示 OFF2(自由停机)有效。 1: 无效 - 表示 OFF2(自由停机)无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明:</p> <p>OFF2(自由停机)来源一共有三个来源, 功能码 b3-02、b4-00、b4-01。任何一个来源有效, OFF2(自由停机)命令有效。 在有 DI 端子功能选择为 8【自由停机】后, b4-00 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。</p>							
	参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限
b4-01	OFF2(自由停机)来源 3	0xB401	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值:</p> <p>0: 激活 5: DI3 1: 无效 6: DI4 3: DI1 7: DI5(MD600A) 4: DI2 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明:</p> <p>设置 OFF2(自由停机)来源 3。位信号=0 表示自由停机激活; 位信号=1 表示自由停机无效。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 激活 - 表示 OFF2(自由停机)有效。 1: 无效 - 表示 OFF2(自由停机)无效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明:</p> <p>OFF2(自由停机)来源一共有三个来源, 功能码 b3-02、b4-00、b4-01。任何一个来源有效, OFF2(自由停机)命令有效。</p>							
	参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限
b4-02	OFF3(快速停机)来源 2	0xB402	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	1: 有效 3: DI1 4: DI2		6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器					
	设定说明: 设置故障复位来源 2。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。 选项说明: 0: 无效 - 表示故障复位来源 2 无效。 1: 有效 - 表示故障复位来源 2 有效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。 补充说明: 故障复位一共有三个来源, 功能码 b3-05、b4-04、b4-05。任何一个来源有效, 故障复位命令有效。 在有 DI 端子功能选择为 9【故障复位(RESET)】后, b4-04 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b4-05	故障复位来源 3	0xB405	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 无效 1: 有效 3: DI1 4: DI2							
	5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器 设定说明: 设置故障复位来源 3。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。 选项说明: 0: 无效 - 表示故障复位来源 2 无效。 1: 有效 - 表示故障复位来源 2 有效。 3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态, 其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。 补充说明: 故障复位一共有三个来源, 功能码 b3-05、b4-04、b4-05。任何一个来源有效, 故障复位命令有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b4-06	斜坡禁止来源	0xB406	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 激活 1: 无效 3: DI1							
5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A)								

	4: DI2 其他: B 连接器							
	<p>设定说明:</p> <p>设置 RFG 禁止来源。低电平有效时, RFG 输出置零。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 激活 - 表示斜坡禁止有效。</p> <p>1: 无效 - 表示斜坡禁止无效。</p> <p>3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态,</p> <p>其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b4-07	斜坡暂停来源	0xB407	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值:</p> <p>0: 激活 1: 无效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明:</p> <p>设置 RFG 暂停来源。低电平有效时, RFG 计算暂停, 维持当前输出。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 激活 - 表示斜坡暂停有效。</p> <p>1: 无效 - 表示斜坡暂停无效。</p> <p>3~9: DI1~DI7 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态,</p> <p>其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明:</p> <p>在有 DI 端子功能选择为 21【加减速禁止】后, b4-07 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b4-08	斜坡给定置 0 来源	0xB408	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值:</p> <p>0: 激活 1: 无效 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明:</p> <p>设置 RFG 输入置零来源。低电平有效时, RFG 输入目标置零。位信号=0 表示无效; 位信号=1 表示有效。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 激活 - 表示斜坡给定置 0 有效。</p>							

<p>1: 无效 - 表示斜坡给定置 0 无效。</p> <p>3~7: DI1~DI5 - 即是否有效取决于 DI 最终端子状态，</p> <p>其他: B 连接器 - 信号来源为选择的 B 连接器。</p> <p>补充说明:</p> <p>在有 DI 端子功能选择为 80【RFG 输入置 0】后, b4-08 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。</p>

b5 设定通道 1

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
	主频率来源	0xB500	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 功能码(b5-01)给定</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 功能码(b5-01)给定	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
0: 功能码(b5-01)给定	6: 多段值	9: 通信给定															
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
	<p>设定说明:</p> <p>设置主频率来源。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 功能码(b5-01)给定 - 设定频率初始值为“主频率数字设定”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, 设定频率值是否保存通过 UPDOWN 功能修改的频率值, 取决于“简易 UPDOWN 掉电记忆使能”配置。通过 DI 端子“UPDOWN 调节量清零”功能, 可以对 UPDOWN 调节量清零。</p> <p>2: AI1 - 设定频率通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的频率值。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - 设定频率通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的频率值。</p> <p>6: 多段值 - 选择多段值做设定频率时, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定频率值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段频率值, 简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为主频率。</p> <p>9: 通信给定 - 主频率值由通信给定。可通过远程通信输入设定频率。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 主频率来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为主频率给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p> <p>补充说明:</p> <p>通信设定频率的地址为 0x1000(Modbus 专用)和 0x7310(CAN、Modbus 通用)。使用地址 0x1000 进行通信写频率时, 设定选项由功能码 n0-13 设置。使用地址 0x7310 进行通信写频率时, 设定选项由功能码 n0-14 设置。</p>																
b5-00																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									

b5-01	主频率数字设定	0xB501	0.00Hz~A2-17	50.00Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置目标频率。当主频率来源为数字设定时生效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-02	辅频率来源	0xB502	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：无效 2：AI1 5：HDI 脉冲设定 6：多段值 7：简易 PLC 8：PID 9：通信给定 10：MD-BP-M 电位器 其他：F 连接器							
	设定说明： 设置辅助频率的来源。 选项说明： 0：0 - 辅频率设定为 0。 2：AI1 - 设定辅频率通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的频率值。 5：HDI 脉冲设定 - 设定辅频率通过 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的频率值。 6：多段值 - 选择多段值设定辅频率时，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定频率值。 7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段频率值，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8：PID - 选择 PID 输出作为辅频率。 9：通信给定 - 辅频率值由通信给定。可通过远程通信输入设定频率。 10：MD-BP-M 电位器 - 辅频率来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。 其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为辅频率给定。用于常用来源之外的给定扩展。 补充说明： 通信设定辅助频率的地址为 0x1000(Modbus 专用)和 0x7310(CAN、Modbus 通用)。使用地址 0x1000 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-13 设置。使用地址 0x7310 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-14 设置。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-03	主辅运算关系	0xB503	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：主+辅 1：主-辅 2：Max(主 , 辅) 3：Min(主 , 辅) 4：主×辅							
	设定说明： 设置主频率和辅助频率的运算关系。主频率与辅频率是以%为单位进行运算，计算结果乘以 A2-04[标么频率基值]得到频率设定值。							

	选项说明： 0：主+辅 - 主辅运算结果为主频率 X+辅频率 Y。 1：主-辅 - 主辅运算结果为主频率 X-辅频率 Y。 2：二者最大值 - 主辅运算结果为主频率 X 绝对值和辅频率 Y 绝对值的最大值。 3：二者最小值 - 主辅运算结果为主频率 X 绝对值和辅频率 Y 绝对值的最小值。 4：主×辅 - 主辅运算结果为主频率 X×辅频率 Y。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-04	附加频率来源	0xB504	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：无效 6：多段值 9：通信给定 2：AI1 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器 5：HDI 脉冲设定 8：PID 其他：F 连接器							
	设定说明： 设置附加频率来源。 选项说明： 0：无效 - 附加频率设定为 0。 2：AI1 - 附加频率通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的频率值。 5：HDI 脉冲设定 - 附加频率通过 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的频率值。 6：多段值 - 选择多段值做附加频率时，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定频率值。 7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段频率值，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8：PID - 选择 PID 输出作为附加频率。 9：通信给定 - 附加频率值由通信给定。可通过远程通信输入设定频率，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10：MD-BP-M 电位器 - 附加频率来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。 其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为附加频率给定。用于常用来源之外的给定扩展。 补充说明： 通信设定附加频率的地址为 0x1000(Modbus 专用)和 0x7310(CAN、Modbus 通用)。使用地址 0x1000 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-13 设置。使用地址 0x7310 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-14 设置。附加频率直接叠加到设定频率上。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-05	主频率设定 增益系数来源	0xB505	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：100% 6：多段值 9：通信给定 2：AI1 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器							

	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器														
<p>设定说明: 设置主频率设定增益系数来源。</p> <p>选项说明: 0: 100% - 主频率设定增益系数设定为 100%。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的主频率设定增益系数。 5: HDI 脉冲设定 - 主频率设定增益系数通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的主频率设定增益系数。 6: 多段值 - 选择多段值做主频率设定增益系数时, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为主频率设定增益系数。 9: 通信给定 - 主频率设定增益系数值由通信给定。可通过远程通信输入主频率设定增益系数, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10: MD-BP-M 电位器 - 主频率增益系数来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。 其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为主频率设定增益系数给定。用于常用来源之外的给定扩展。 补充说明: 最终生效的设定频率为当前设定频率乘以主频率增益系数。例如当前设定频率为 50Hz, 设置 b5-06 来源为通信设定, 设置系数为 50%, 那么最终生效的频率为 $50 \times 50\% = 25\text{Hz}$。</p>																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
b5-06	辅助频率设定增益系数来源	0xB506	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值:</p> <table border="0" style="width: 100%;"> <tr> <td>0: 100%</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
	0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定														
	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器														
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明: 设置辅助频率设定增益系数来源。</p> <p>选项说明: 0: 100% - 辅频率设定增益系数设定为 100%。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的辅频率设定增益系数。 5: HDI 脉冲设定 - 辅频率设定增益系数通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的辅频率设定增益系数。 6: 多段值 - 选择多段值做辅频率设定增益系数时, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为辅频率设定增益系数。 9: 通信给定 - 辅频率设定增益系数值由通信给定。可通过远程通信输入辅频率设定增益系数, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p>																	

		5: HDI 脉冲设定		8: PID		其他: F 连接器		
<p>设定说明: 设置点动 2 频率来源。</p> <p>选项说明: 0: 功能码(b5-10)给定 - 点动 2 频率来源选择设定为“点动 2 频率设定”。由功能码 b5-10 设置。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的点动 1 频率来源选择。 5: HDI 脉冲设定 - 点动 2 频率来源选择通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的点动 1 频率来源选择。 6: 多段值 - 选择多段值做点动 2 频率来源选择, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为点动 2 频率来源选择。 9: 通信给定 - 点动 2 频率来源选择通信给定。可通过远程通信输入点动 2 频率来源选择, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10: MD-BP-M 电位器 - 点动 2 频率来源为外引键盘电位器电压值。 其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为点动 1 频率来源选择给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-10	点动频率 2 数字设定	0xB50A	-50.00Hz~+ 50.00Hz	-2.00Hz	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置点动 2 频率的数字设定值。当 b5-09 选择 0 数字设定时生效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-13	转矩给定来源	0xB50D	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值: 0: 数字设定 6: 多段值 9: 通信给定 2: AI1 7: 简易 PLC 10: MD-BP-M 电位器 5: HDI 脉冲设定 8: PID 其他: F 连接器</p>							
	<p>设定说明: 设置转矩给定的来源。</p> <p>选项说明; 0: 数字设定 - 转矩给定来源设定为”转矩给定数字设定”。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的转矩给定来源。 5: HDI 脉冲设定 - 转矩给定来源通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的转矩给定来源。 6: 多段值 - 选择多段值做转矩给定来源选择, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。</p>							

	<p>8: PID - 选择 PID 输出作为转矩给定来源。</p> <p>9: 通信给定 - 转矩给定来源通信给定。可通过远程通信输入转矩给定来源, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 转矩来源为外引键盘电位器。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为转矩给定来源给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
b5-14	转矩给定数字设定	0xB50E	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>设定说明: 设置转矩模式下转矩数字设定值。</p> <p>补充说明: 转矩设定采用相对值, 100.0%对应变频器额定转矩, 设定范围-800.0%~800.0%, 表明变频器最大转矩为 8 倍电机额定转矩。当转矩给定值为正时, 变频器正向运行; 当转矩给定值为负时, 变频器反向运行。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
b5-15	转矩给定增益系数	0xB50F	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值:</p> <table border="0" style="width: 100%;"> <tr> <td>0: 100%</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
	0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定														
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明: 设置转矩给定增益系数来源。</p> <p>选项说明: 0: 100% - 转矩给定增益系数设定为 100%。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的转矩给定增益系数。 5: HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的转矩给定增益系数。 6: 多段值 - 选择多段值做转矩给定增益系数, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择了 PID 作为转矩给定增益系数。PID 控制是过程控制的一种常用方法, 通过对被控量的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。 9: 通信给定 - 转矩给定增益系数通信给定。可通过远程通信输入转矩给定增益系数, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10: MD-BP-M 电位器 - 转矩给定增益系数由外引键盘电位器输入值设定。 其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为转矩给定增益系数给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									

b5-16	转矩滤波时间	0xB510	0ms~10000ms	0ms	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置转矩滤波时间。 补充说明： 可用于转矩指令给定干扰的滤除，可根据实际给定指令信号质量设置，设置越大，滤波效果越好，但会增加转矩指令的延时。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-17	转矩加速时间	0xB511	0.000s~60.000s	0.000s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置转矩加速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-18	转矩减速时间	0xB512	0.000s~60.000s	0.000s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置转矩减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-19	转矩模式速度极限来源	0xB513	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：数字设定 1：速度通道给定							
	设定说明： 设置转速极限来源 选项说明： 0：数字设定 - 转矩模式下速度极限来源为数字设定，功能码“速度极限数字设定”设定的速度极限生效。 1：速度通道给定 - 转矩模式下速度极限为速度通道给定。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-20	转矩模式速度极限数字设定	0xB514	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置速度极限数字设定，当“速度极限来源”选择为“0：数字设定”时生效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-21	转矩模式速度极限偏置方式	0xB515	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值：							

	0: 双向偏置 1: 单向偏置 2: 超速控制模式							
	设定说明: 设置转矩模式速度极限偏置方式。							
	选项说明: 0: 双向偏置 - 转矩双向均进行限制。 1: 单向偏置 - 转矩只进行单向限制。 2: 超速控制模式 - 超速时使用 PI 调整限制转矩。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-22	转矩模式速度极限偏置来源	0xB516	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 数字设定 2: AI1 5: HDI 脉冲设定 6: 多段值 7: 简易 PLC 8: PID 9: 通信给定 10: MD-BP-M 电位器 其他: F 连接器							
	设定说明: 设置速度极限偏置来源。							
选项说明: 0: 数字设定 - 速度极限偏置来源设定为“速度极限偏置数字设定”。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的速度极限偏置来源。 5: HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的速度极限偏置来源。 6: 多段值 - 选择多段值做速度极限偏置来源, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为速度极限偏置来源。 9: 通信给定 - 速度极限偏置来源通信给定。可通过远程通信输入速度极限偏置来源, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10: MD-BP-M 电位器 - 速度极限偏置来源为 MD-BP-M 电位器输入电压。 其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为速度极限偏置来源给定。用于常用来源之外的给定扩展。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-23	转矩模式速度极限偏置数字设定	0xB517	0.0%~800.0 %	5.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置速度极限偏置数字设定, 当“速度极限偏置来源”设置为“0: 数字设定”时生效。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-24	附加转矩给定 1 来源	0xB518	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 数字设定 6: 多段值 9: 通信给定 2: AI1 7: 简易 PLC 10: MD-BP-M 电位器 5: HDI 脉冲设定 8: PID 其他: F 连接器							
	设定说明： 设置附加转矩给定 1 来源。 选项说明： 0: 数字设定 - 附加转矩给定 1 来源设定为”附加转矩给定 1 数字设定”。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的附加转矩给定 1 来源。 5: HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的附加转矩给定 1 来源。 6: 多段值 - 选择多段值做附加转矩给定 1 来源，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为附加转矩给定 1 来源。 9: 通信给定 - 附加转矩给定 1 来源通信给定。可通过远程通信输入附加转矩给定 1 来源，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10: MD-BP-M 电位器 - 附加转矩给定 1 来源为 MD-BP-M 电位器输入电压。 其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为附加转矩给定 1 来源给定。用于常用来源之外的给定扩展。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-25	附加转矩给定 1 数字设定	0xB519	-400.0%~+400.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置附加转矩给定 1 数字设定值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b5-26	附加转矩给定 2 来源	0xB51A	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 0 6: 多段值 9: 通信给定 2: AI1 7: 简易 PLC 10: MD-BP-M 电位器 5: HDI 脉冲设定 8: PID 其他: F 连接器							
	设定说明： 设置附加转矩给定 2 来源。 选项说明：							

	<p>0: 0 - 附加转矩给定 2 来源设定为 0。</p> <p>2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的附加转矩给定 2 来源。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的附加转矩给定 2 来源。</p> <p>6: 多段值 - 选择多段值做附加转矩给定 2 来源, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为附加转矩给定 2 来源。</p> <p>9: 通信给定 - 附加转矩给定 2 来源通信给定。可通过远程通信输入附加转矩给定 2 来源, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 附加转矩给定 2 来源为 MD-BP-M 电位器输入电压。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为附加转矩给定 2 来源给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>															
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
b5-27	附加转矩给定 2 使能	0xB51B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 禁止</td> <td>5: DI3</td> </tr> <tr> <td>1: 使能</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </table>								0: 禁止	5: DI3	1: 使能	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器
	0: 禁止	5: DI3														
1: 使能	6: DI4															
3: DI1	7: DI5(MD600A)															
4: DI2	其他: B 连接器															
<p>设定说明:</p> <p>设置附加转矩给定 2 是否使能。为 0 时附加转矩 2 不使能, 为 1 时附加转矩 2 使能。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 禁止 - 表示附加转矩给定 2 不使能。</p> <p>1: 使能 - 表示附加转矩给定 2 使能。</p> <p>3~7: DI1~DI5 - 即是否使能取决于 DI 最终端子状态。</p> <p>其他: B 连接器 - 即是否使能取决于其他 B 连接器。</p>																

b6 设定通道 2

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
b6-00	主频率来源	0xB600	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 功能码(b6-01)给定</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 功能码(b6-01)给定	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
	0: 功能码(b6-01)给定	6: 多段值	9: 通信给定														
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明:</p> <p>设置主频率来源。</p>																	

<p>选项说明：</p> <p>0：功能码(b6-01)给定 - 设定频率初始值为“主频率数字设定”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，设定频率值是否保存通过 UPDOWN 功能修改的频率值，取决于“简易 UPDOWN 掉电记忆使能”配置。通过 DI 端子“UPDOWN 调节量清零”功能，可以对 UPDOWN 调节量清零。</p> <p>2：AI1 - 设定频率通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的频率值。</p> <p>5：HDI 脉冲设定 - 设定频率通过 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的频率值。</p> <p>6：多段值 - 选择多段值做设定频率时，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定频率值。</p> <p>7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段频率值，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。</p> <p>8：PID - 选择 PID 输出作为主频率。</p> <p>9：通信给定 - 主频率值由通信给定。可通过远程通信输入设定频率。</p> <p>10：MD-BP-M 电位器 - 主频率来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。</p> <p>其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为主频率给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p> <p>补充说明：</p> <p>通信设定频率的地址为 0x1000(Modbus 专用)和 0x7310(CAN、Modbus 通用)。使用地址 0x1000 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-13 设置。使用地址 0x7310 进行通信写频率时，设定选项由功能码 n0-14 设置。</p>																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
b6-01	主频率数字设定	0xB601	0.00Hz~A2-17	50.00Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>设定说明：</p> <p>设置目标频率。当主频率来源为数字设定时生效。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
b6-02	辅频率来源	0xB602	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值：</p> <table border="0" style="width:100%"> <tr> <td style="width:33%">0：无效</td> <td style="width:33%">6：多段值</td> <td style="width:33%">9：通信给定</td> </tr> <tr> <td>2：AI1</td> <td>7：简易 PLC</td> <td>10：MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5：HDI 脉冲设定</td> <td>8：PID</td> <td>其他：F 连接器</td> </tr> </table>								0：无效	6：多段值	9：通信给定	2：AI1	7：简易 PLC	10：MD-BP-M 电位器	5：HDI 脉冲设定	8：PID	其他：F 连接器
	0：无效	6：多段值	9：通信给定														
2：AI1	7：简易 PLC	10：MD-BP-M 电位器															
5：HDI 脉冲设定	8：PID	其他：F 连接器															
<p>设定说明：</p> <p>设置辅助频率的来源。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：无效- 辅频率设定为 0。</p> <p>2：AI1 - 设定辅频率通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的频率值。</p> <p>5：HDI 脉冲设定 - 设定辅频率通过 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的频率值。</p> <p>6：多段值 - 选择多段值设定辅频率时，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值</p>																	

	<p>5: HDI 脉冲设定 - 附加频率通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的频率值。</p> <p>6: 多段值 - 选择多段值做附加频率时, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定频率值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段频率值, 简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为附加频率。</p> <p>9: 通信给定 - 附加频率值由通信给定。可通过远程通信输入设定频率, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 附加频率来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为附加频率给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p> <p>补充说明: 通信设定附加频率的地址为 0x1000(Modbus 专用)和 0x7310(CAN、Modbus 通用)。使用地址 0x1000 进行通信写频率时, 设定选项由功能码 n0-13 设置。使用地址 0x7310 进行通信写频率时, 设定选项由功能码 n0-14 设置。附加频率直接叠加到设定频率上。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
b6-05	主频率设定 增益系数来源	0xB605	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 100%</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
	0: 100%	6: 多段值	9: 通信给定														
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明: 设置主频率设定增益系数来源。</p> <p>选项说明: 0: 100% - 主频率设定增益系数设定为 100%。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的主频率设定增益系数。 5: HDI 脉冲设定 - 主频率设定增益系数通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的主频率设定增益系数。 6: 多段值 - 选择多段值做主频率设定增益系数时, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为主频率设定增益系数。 9: 通信给定 - 主频率设定增益系数值由通信给定。可通过远程通信输入主频率设定增益系数, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10: MD-BP-M 电位器 - 主频率增益系数来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。 其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为主频率设定增益系数给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>																	

	补充说明：最终生效的设定频率为当前设定频率乘以主频率增益系数。例如当前设定频率为 50Hz，设置 b5-06 来源为通信设定，设置系数为 50%，那么最终生效的频率为 50×50%=25Hz。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-06	辅助频率设定增益系数来源	0xB606	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：100% 6：多段值 9：通信给定 2：AI1 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器 5：HDI 脉冲设定 8：PID 其他：F 连接器							
	设定说明： 设置辅助频率设定增益系数来源。 选项说明： 0：100% - 辅频率设定增益系数设定为 100%。 2：AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的辅频率设定增益系数。 5：HDI 脉冲设定 - 辅频率设定增益系数通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的辅频率设定增益系数。 6：多段值 - 选择多段值做辅频率设定增益系数时，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。 7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8：PID - 选择 PID 输出作为辅频率设定增益系数。 9：通信给定 - 辅频率设定增益系数值由通信给定。可通过远程通信输入辅频率设定增益系数，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10：MD-BP-M 电位器 - 辅频率增益系数来源为 MD-BP-M 外引键盘电位器。 其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为辅频率设定增益系数给定。用于常用来源之外的给定扩展。 补充说明：最终生效的辅助频率为当前辅助频率乘以辅助频率增益系数。例如当前辅助频率为 50Hz，设置 b5-06 来源为通信设定，设置系数为 50%，那么最终生效的辅助频率为 50×50%=25Hz。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-07	点动 1 频率来源选择	0xB607	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：功能码(b6-08)给定 6：多段值 9：通信给定 2：AI1 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器 5：HDI 脉冲设定 8：PID 其他：F 连接器							
	设定说明： 设置点动 1 频率来源。							

	<p>选项说明：</p> <p>0：功能码(b6-08)给定 - 点动 1 频率来源选择设定为“点动 1 频率设定”。由功能码 b6-08 设置。</p> <p>2：AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的点动 1 频率来源选择。</p> <p>5：HDI 脉冲设定 - 点动 1 频率来源选择通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的点动 1 频率来源选择。</p> <p>6：多段值 - 选择多段值做点动 1 频率来源选择，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。</p> <p>7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。</p> <p>8：PID - 选择 PID 输出作为点动 1 频率来源选择。</p> <p>9：通信给定 - 点动 1 频率来源选择通信给定。可通过远程通信输入点动 1 频率来源选择，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10：MD-BP-M 电位器 - 点动 1 频率来源为外引键盘电位器电压值。</p> <p>其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为点动 1 频率来源选择给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
b6-08	点动频率 1 数字设定	0xB608	-50.00Hz~+ 50.00Hz	2.00Hz	有符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>设定说明：</p> <p>设置点动 1 频率的数字设定值。当 b5-07 选择 0 数字设定时生效。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
b6-09	点动 2 频率 来源选择	0xB609	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值：</p> <table style="width:100%; border:none;"> <tr> <td style="width:33%;">0：功能码(b6-10)给定</td> <td style="width:33%;">6：多段值</td> <td style="width:33%;">9：通信给定</td> </tr> <tr> <td>2：AI1</td> <td>7：简易 PLC</td> <td>10：MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5：HDI 脉冲设定</td> <td>8：PID</td> <td>其他：F 连接器</td> </tr> </table>								0：功能码(b6-10)给定	6：多段值	9：通信给定	2：AI1	7：简易 PLC	10：MD-BP-M 电位器	5：HDI 脉冲设定	8：PID	其他：F 连接器
	0：功能码(b6-10)给定	6：多段值	9：通信给定														
2：AI1	7：简易 PLC	10：MD-BP-M 电位器															
5：HDI 脉冲设定	8：PID	其他：F 连接器															
<p>设定说明：</p> <p>设置点动 2 频率来源。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：功能码(b6-10)给定 - 点动 2 频率来源选择设定为“点动 2 频率设定”。由功能码 b6-10 设置。</p> <p>2：AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的点动 1 频率来源选择。</p> <p>5：HDI 脉冲设定 - 点动 2 频率来源选择通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的点动 1 频率来源选择。</p> <p>6：多段值 - 选择多段值做点动 2 频率来源选择，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。</p> <p>7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。</p> <p>8：PID - 选择 PID 输出作为点动 2 频率来源选择。</p> <p>9：通信给定 - 点动 2 频率来源选择通信给定。可通过远程通信输入点动 2 频率来源选择，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p>																	

	<p>10: MD-BP-M 电位器 - 点动 2 频率来源为外引键盘电位器电压值。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为点动 1 频率来源选择给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-10	点动频率 2 数字设定	0xB60A	-50.00Hz~+ 50.00Hz	-2.00Hz	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明:</p> <p>设置点动 2 频率的数字设定值。当 b6-09 选择 0[数字设定]时生效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-13	转矩给定来源	0xB60D	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值:</p> <p>0: 数字设定 6: 多段值 9: 通信给定</p> <p>2: AI1 7: 简易 PLC 10: MD-BP-M 电位器</p> <p>5: HDI 脉冲设定 8: PID 其他: F 连接器</p>							
	<p>设定说明:</p> <p>设置转矩给定的来源。</p> <p>选项说明;</p> <p>0: 数字设定 - 转矩给定来源设定为”转矩给定数字设定”。</p> <p>2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的转矩给定来源。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - 转矩给定来源通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的转矩给定来源。</p> <p>6: 多段值 - 选择多段值做转矩给定来源选择, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为转矩给定来源。</p> <p>9: 通信给定 - 转矩给定来源通信给定。可通过远程通信输入转矩给定来源, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 转矩来源为外引键盘电位器。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为转矩给定来源给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-14	转矩给定数 字设定	0xB60E	-800.0%~+8 00.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明:</p> <p>设置转矩模式下转矩数字设定值。</p> <p>补充说明:</p> <p>转矩设定采用相对值, 100.0%对应变频器额定转矩,设定范围-800.0%~800.0%, 表明变频器最大转矩为 8 倍电机额定转矩。当转矩给定值为正时, 变频器正向运行; 当转矩给定值为负时, 变频器反向运行。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

b6-15	转矩给定增益系数	0xB60F	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值：							
	0: 100%		6: 多段值			9: 通信给定		
	2: AI1		7: 简易 PLC			10: MD-BP-M 电位器		
5: HDI 脉冲设定		8: PID			其他: F 连接器			
设定说明： 设置转矩给定增益系数来源。								
选项说明：								
0: 100% - 转矩给定增益系数设定为 100%。								
2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的转矩给定增益系数。								
5: HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的转矩给定增益系数。								
6: 多段值 - 选择多段值做转矩给定增益系数，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。								
7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。								
8: PID - 选择了 PID 作为转矩给定增益系数。PID 控制是过程控制的一种常用方法，通过对被控量的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。								
9: 通信给定 - 转矩给定增益系数通信给定。可通过远程通信输入转矩给定增益系数，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。								
10: MD-BP-M 电位器 - 转矩给定增益系数由外引键盘电位器输入值设定。								
其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为转矩给定增益系数给定。用于常用来源之外的给定扩展。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-16	转矩滤波时间	0xB610	0ms~10000ms	0ms	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置转矩滤波时间。							
补充说明： 可用于转矩指令给定干扰的滤除，可根据实际给定指令信号质量设置，设置越大，滤波效果越好，但会增加转矩指令的延时。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-17	转矩加速时间	0xB611	0.000s~60.000s	0.000s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置转矩加速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-18	转矩减速时间	0xB612	0.000s~60.000s	0.000s	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	设定说明： 设置转矩减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-19	转矩模式速度极限来源	0xB613	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：数字设定 1：速度通道给定							
	设定说明： 设置转速极限来源 选项说明： 0：数字设定 - 转矩模式下速度极限来源为数字设定，功能码” “速度极限数字设定” 设定的速度极限生效。 1：速度通道给定 - 转矩模式下速度极限为速度通道给定。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-20	转矩模式速度极限数字设定	0xB614	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置速度极限数字设定，当“速度极限来源”选择为“0：数字设定”时生效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-21	转矩模式速度极限偏置方式	0xB615	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：双向偏置 1：单向偏置 2：超速控制模式							
	设定说明： 设置转矩模式速度极限偏置方式。 选项说明： 0：双向偏置 - 转矩双向均进行限制。 1：单向偏置 - 转矩只进行单向限制。 2：超速控制模式 - 超速时使用 PI 调整限制转矩。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-22	转矩模式速度极限偏置来源	0xB616	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：数字设定 6：多段值 9：通信给定							

	2: AI1 5: HDI 脉冲设定	7: 简易 PLC 8: PID	10: MD-BP-M 电位器 其他: F 连接器					
<p>设定说明: 设置速度极限偏置来源。</p> <p>选项说明: 0: 数字设定 - 速度极限偏置来源设定为”速度极限偏置数字设定”。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的速度极限偏置来源。 5: HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的速度极限偏置来源。 6: 多段值 - 选择多段值做速度极限偏置来源, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4 个多段值端子, 可以组合为 16 种状态, 这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为速度极限偏置来源。 9: 通信给定 - 速度极限偏置来源通信给定。可通过远程通信输入速度极限偏置来源, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10: MD-BP-M 电位器 - 速度极限偏置来源为 MD-BP-M 电位器输入电压。 其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为速度极限偏置来源给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-23	转矩模式速度极限偏置数字设定	0xB617	0.0%~800.0 %	5.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置速度极限偏置数字设定, 当”速度极限偏置来源”设置为”0: 数字设定”时生效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-24	附加转矩给定 1 来源	0xB618	见”数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值: 0: 数字设定 2: AI1 5: HDI 脉冲设定 6: 多段值 7: 简易 PLC 8: PID 9: 通信给定 10: MD-BP-M 电位器 其他: F 连接器</p>							
	<p>设定说明: 设置附加转矩给定 1 来源。</p> <p>选项说明: 0: 数字设定 - 附加转矩给定 1 来源设定为”附加转矩给定 1 数字设定”。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入, AI1 端子输入电流或电压信号, 根据设定 AI 曲线来计算出对应的附加转矩给定 1 来源。 5: HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定, 对应关系曲线计算出对应的附加转矩给定 1 来源。 6: 多段值 - 选择多段值做附加转矩给定 1 来源, 需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合, 对应不同的设定频率值。4</p>							

	<p>个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为附加转矩给定 1 来源。</p> <p>9: 通信给定 - 附加转矩给定 1 来源通信给定。可通过远程通信输入附加转矩给定 1 来源，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 附加转矩给定 1 来源为 MD-BP-M 电位器输入电压。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为附加转矩给定 1 来源给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-25	附加转矩给定 1 数字设定	0xB619	-400.0%~+400.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置附加转矩给定 1 数字设定值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-26	附加转矩给定 2 来源	0xB61A	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 0 2: AI1 5: HDI 脉冲设定 6: 多段值 7: 简易 PLC 8: PID 9: 通信给定 10: MD-BP-M 电位器 其他: F 连接器							
	设定说明: 设置附加转矩给定 2 来源。 选项说明: 0: 0 - 附加转矩给定 2 来源设定为 0。 2: AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的附加转矩给定 2 来源。 5: HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的附加转矩给定 2 来源。 6: 多段值 - 选择多段值做附加转矩给定 2 来源，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。 7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8: PID - 选择 PID 输出作为附加转矩给定 2 来源。 9: 通信给定 - 附加转矩给定 2 来源通信给定。可通过远程通信输入附加转矩给定 2 来源，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合 10: MD-BP-M 电位器 - 附加转矩给定 2 来源为 MD-BP-M 电位器输入电压。 其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为附加转矩给定 2 来源给定。用于常用来源之外的给定扩展。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b6-27	附加转矩给	0xB61B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-

定 2 使能								
数值： 0：禁止 1：使能 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器								
设定说明： 设置附加转矩给定 2 是否使能。为 0 时附加转矩 2 不使能，为 1 时附加转矩 2 使能。 选项说明： 0：禁止 - 表示附加转矩给定 2 不使能。 1：使能 - 表示附加转矩给定 2 使能。 3~7：DI1~DI5 - 即是否使能取决于 DI 最终端子状态。 其他：B 连接器 - 即是否使能取决于其他 B 连接器。								

b7 斜坡(加减速)设置

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-00	斜坡加减速方式	0xB700	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：直线加减速 1：S 曲线							
	设定说明： 设置斜坡加减速方式。 选项说明： 0：直线加减速 - 输出频率按照直线递增或递减。 1：S 曲线 - 在目标频率实时动态变化的情况下，输出频率按照 S 曲线实时递增或递减。适用在舒适感要求较高及实时响应快速的场合。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-01	斜坡加减速时间基准	0xB701	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：额定频率 1：最大频率 2：100Hz 3：设定频率							
	设定说明： 设置斜坡加减速时间基准。							

	<p>选项说明： 0: 额定频率 - 设置加减速时间基准为额定频率。 1: 最大频率 - 设置加减速时间基准为最大频率。 2: 100Hz - 设置加减速时间基准为 100Hz。 3: 设定频率 - 设置加减速时间基准为设定频率。</p> <p>补充说明： 选择加减速时间基准频率，加速时间指从 0 加速到基准频率所需时间，同理，减速时间指从基准频率减速到 0 所需时间。</p>															
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
b7-02	斜坡选择 bit0	0xB702	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>数值：</p> <table style="width:100%; border:none;"> <tr> <td style="width:50%;">0: 0</td> <td style="width:50%;">5: DI3</td> </tr> <tr> <td>1: 1</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </table>								0: 0	5: DI3	1: 1	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器
	0: 0	5: DI3														
1: 1	6: DI4															
3: DI1	7: DI5(MD600A)															
4: DI2	其他: B 连接器															
<p>设定说明： 设置斜坡选择 bit0。位信号=0，表示无效；位信号=1 表示有效。斜坡(RFG)选择位 bit0。变频器提供四组加减速时间，通过斜坡(RFG)选择 bit1、斜坡(RFG)选择 bit0 两个 bit 值的 4 种状态，可实现 4 组加减速时间的切换。</p> <p>选项说明： 0: 0 - 表示斜坡选择 bit0 的值为 0。 1: 1 - 表示斜坡选择 bit0 的值为 1。 3~7: DI1~DI5 - 即取决于 DI 最终端子状态。 其他: B 连接器 - 即取决于其他 B 连接器。</p> <p>补充说明： 当 b7-28=1 且 b7-29 或者 b7-30 非零时，该参数无效。 在有 DI 端子功能选择为 16【加减速选择端子 1】后，b7-02 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
b7-03	斜坡选择 bit1	0xB703	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>数值：</p> <table style="width:100%; border:none;"> <tr> <td style="width:50%;">0: 0</td> <td style="width:50%;">5: DI3</td> </tr> <tr> <td>1: 1</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </table>								0: 0	5: DI3	1: 1	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器
	0: 0	5: DI3														
1: 1	6: DI4															
3: DI1	7: DI5(MD600A)															
4: DI2	其他: B 连接器															
<p>设定说明： 设置斜坡选择 bit1。位信号=0，表示无效；位信号=1 表示有效。斜坡(RFG)选择位 bit0。变频器提供四组加减速时间，通过斜坡(RFG)选择 bit1、斜坡(RFG)选择 bit0 两个 bit 值的 4 种状态，可实现 4 组加减速时间的切换。</p>																

<p>选项说明： 0: 0 - 表示斜坡选择 bit1 的值为 0。 1: 1 - 表示斜坡选择 bit1 的值为 1。 3~7: DI1~DI5 - 即取决于 DI 最终端子状态。 其他: B 连接器 - 即取决于其他 B 连接器。</p> <p>补充说明： 当 b7-28=1 且 b7-29 或者 b7-30 非零时，该参数无效。 在有 DI 端子功能选择为 17【加减速选择端子 2】后，b7-03 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-04	斜坡 1 加速时间	0xB704	0.0s~6500.0s	20.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置第一组加速时间，默认选择第一组加减速时间。</p> <p>补充说明： 该时间为输出频率从 0 上升到 b7-01【斜坡加减速时间基准】所需时间，决定给定上升加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可以利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组加速时间。 加速时间设定要求：将加速电流限制在变频器过电流容量以下，不使过流失速而引起变频器跳闸。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-05	斜坡 1 减速时间	0xB705	0.0s~6500.0s	20.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 1 减速时间。</p> <p>补充说明： 该时间为输出频率(加减速基准频率)从 b7-01 下降到 0 所需时间，决定给定减速加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可以利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-06	斜坡 1 加速开始圆弧	0xB706	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 1 加速开始阶段的圆弧运动时间。</p> <p>补充说明： 输出频率加速开始段圆弧时间。决定给定加速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

b7-07	斜坡 1 加速 结束圆弧	0xB707	0.00s~650.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 1 加速结束阶段的圆弧运动时间。</p> <p>补充说明： 输出频率加速结束段圆弧时间。决定给定加速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-08	斜坡 1 减速 开始圆弧	0xB708	0.00s~650.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 1 加减速开始阶段的圆弧运动时间。</p> <p>补充说明： 输出频率减速开始段圆弧时间。决定给定减速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-09	斜坡 1 减速 结束圆弧	0xB709	0.00s~650.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 1 加减速结束阶段的圆弧运动时间。</p> <p>补充说明： 输出频率减速结束段圆弧时间。决定给定减速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-10	斜坡 2 加速 时间	0xB70a	0.0s~6500.0s	20.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 2 加速时间。</p> <p>补充说明： 该时间为输出频率从 0 上升到 b7-01【斜坡加减速时间基准】所需时间，决定给定上升加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组加速时间。 加速时间设定要求：将加速电流限制在变频器过电流容量以下，不使过流失速而引起变频器跳闸。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-11	斜坡 2 减速时间	0xB70B	0.0s~6500.0s	20.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 2 减速时间。 补充说明： 该时间为输出频率(加减速基准频率)从 b7-01 下降到 0 所需时间，决定给定减速加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可以利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组减速时间。							
b7-12	斜坡 2 加速开始圆弧	0xB70c	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 2 加速开始阶段的圆弧运动时间。 补充说明： 输出频率加速开始段圆弧时间。决定给定加速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							
b7-13	斜坡 2 加速结束圆弧	0xB70d	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 2 加速结束阶段的圆弧运动时间。 补充说明： 输出频率加速结束段圆弧时间。决定给定加速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							
b7-14	斜坡 2 减速开始圆弧	0xB70e	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 2 加减速开始阶段的圆弧运动时间。 补充说明： 输出频率减速开始段圆弧时间。决定给定减速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-15	斜坡 2 减速 结束圆弧	0xB70f	0.00s~650.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 2 加减速结束阶段的圆弧运动时间。 补充说明： 输出频率减速结束段圆弧时间。决定给定减速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-16	斜坡 3 加速 时间	0xB710	0.00s~650.0 0s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 3 加速时间。 补充说明： 该时间为输出频率从 0 上升到 b7-01【斜坡加减速时间基准】所需时间，决定给定上升加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组加速时间。 加速时间设定要求：将加速电流限制在变频器过电流容量以下，不使过流失速而引起变频器跳闸。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-17	斜坡 3 减速 时间	0xB711	0.00s~650.0 0s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 3 减速时间。 补充说明： 该时间为输出频率(加减速基准频率)从 b7-01 下降到 0 所需时间，决定给定减速加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-18	斜坡 3 加速 开始圆弧	0xB712	0.00s~650.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 3 加速开始阶段的圆弧运动时间。 补充说明： 输出频率加速开始段圆弧时间。决定给定加速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

b7-19	斜坡 3 加速 结束圆弧	0xB713	0.00s~650.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 3 加速结束阶段的圆弧运动时间。</p> <p>补充说明： 输出频率加速结束段圆弧时间。决定给定加速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-20	斜坡 3 减速 开始圆弧	0xB714	0.00s~650.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 3 加减速开始阶段的圆弧运动时间。</p> <p>补充说明： 输出频率减速开始段圆弧时间。决定给定减速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-21	斜坡 3 减速 结束圆弧	0xB715	0.00s~650.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 3 加减速结束阶段的圆弧运动时间。</p> <p>补充说明： 输出频率减速结束段圆弧时间。决定给定减速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-22	斜坡 4 加速 时间	0xB716	0.00s~650.0 0s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置斜坡 4 加速时间。</p> <p>补充说明： 该时间为输出频率从 0 上升到 b7-01【斜坡加减速时间基准】所需时间，决定给定上升加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可以利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组加速时间。 加速时间设定要求：将加速电流限制在变频器过电流容量以下，不使过流失速而引起变频器跳闸。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-23	斜坡 4 减速时间	0xB717	0.00s~650.00s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 4 减速时间。 补充说明： 该时间为输出频率(加减速基准频率)从 b7-01 下降到 0 所需时间，决定给定减速加速度。 变频器提供四组加减速时间，用户可以利用功能码 b7-02、b7-03 或者 DI 端子切换选择。该参数为第 1 组减速时间。							
b7-24	斜坡 4 加速开始圆弧	0xB718	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 4 加速开始阶段的圆弧运动时间。 补充说明： 输出频率加速开始段圆弧时间。决定给定加速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							
b7-25	斜坡 4 加速结束圆弧	0xB719	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 4 加速结束阶段的圆弧运动时间。 补充说明： 输出频率加速结束段圆弧时间。决定给定加速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组加速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际加速到设定频率一共用时 10s，则在加速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							
b7-26	斜坡 4 减速开始圆弧	0xB71a	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 4 加减速开始阶段的圆弧运动时间。 补充说明： 输出频率减速开始段圆弧时间。决定给定减速开始段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速开始圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 2s 为圆弧运动，后 8s 为直线运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-27	斜坡 4 减速结束圆弧	0xB71B	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置斜坡 4 加减速结束阶段的圆弧运动时间。 补充说明： 输出频率减速结束段圆弧时间。决定给定减速结束段圆弧的加加速度。该参数为第 1 组减速结束圆弧。参数设置过大会延长加减速时间，设置过小可能会导致转矩振荡。 此功能只在 b7-00 为 1，S 曲线加减速方式下生效。例如该功能码设置为 2s，实际从设定频率减速到 0 一共用时 10s，则在减速过程中，前 8s 为直线运动，后 2s 为圆弧运动。并且直线运动阶段还是按照所设置的直线加减速时间运动。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-28	斜坡 1/2 频率切换使能	0xB71c	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：禁止 1：使能							
	设定说明： 设置斜坡 1/2 频率切换功能是否使能。该功能使能后，斜坡选择 bit1/bit0，即功能码 b7-02/03 无效。 选项说明： 0：禁止 1：使能 补充说明： 此功能码一般结合 b7-29 和 b7-30 使用，用于加减速过程中使用不同的加减速时间，即使用不同的加速度。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-29	斜坡 1/2 加速切换频率点	0xB71d	0.0Hz~A2-18	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置斜坡 1/2 加速切换频率点。加速阶段，输出频率大于等于该设定值时，当前生效斜坡 1 加速时间，否则为斜坡 2 加速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-30	斜坡 1/2 减速切换频率点	0xB71e	0.0Hz~A2-18	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置斜坡 1/2 减速切换频率点。减速阶段，输出频率大于等于该设定值时，当前生效斜坡为 1 减速时间，否则为斜坡 2 减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-31	点动斜坡来	0xB71f	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	源选择							
	数值： 0：正常运行斜坡时间 1：点动斜坡时间							
	设定说明： 设置点动斜坡来源。							
	选项说明： 0：正常运行斜坡时间 - 点动斜坡时间与正常运行加减速时间相同。 1：点动斜坡时间 - 点动斜坡时间单独设置(b7-32、b7-33)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-32	点动斜坡加速时间	0xB720	0.00s~650.00s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置点动模式下，输出频率从 0 上升到 F0-46(加减速基准频率)所需时间，决定点动时给定上升加速度。 补充说明： 加速时间设定要求：将加速电流限制在变频器过电流容量以下，不使过流失速而引起变频器跳闸。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-33	点动斜坡减速时间	0xB721	0.00s~650.00s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置点动模式下，输出频率从 F0-46(加减速基准频率)下降到 0 所需时间，决定点动时给定减速时加速度。 补充说明： 减速时间设定要求：防止平滑电路电压过大，不使再生过压失速而引起变频器跳闸。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-34	快速停机减速时间	0xB722	0.00s~650.00s	1.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置快速停机时，输出频率从 b7-01【斜坡加减速时间基准】下降到 0 所需时间，决定快速停机时减速加速度。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-35	快速停机开始圆弧	0xB723	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置快速停机时，输出频率减速开始段圆弧时间。决定快速停机时给定减速开始段圆弧的加加速度。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-36	快速停机结束圆弧	0xB724	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置快速停机时，输出频率减速开始段圆弧时间。决定快速停机时给定减速结束段圆弧的加加速度。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-37	转矩控制频率加速时间	0xB725	0.00s~650.00s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置转矩控制下，频率给定从 0 上升到 b7-01【斜坡加减速时间基准】所需时间。该模式下圆弧时间不生效。							
b7-38	转矩控制频率减速时间	0xB726	0.00s~650.00s	20.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置转矩控制下，频率给定从 b7-01【斜坡加减速时间基准】下降到 0 所需时间。该模式下圆弧时间不生效。							
b7-39	斜坡加速时间增益系数	0xB727	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：100% 6：多段值 9：通信给定 2：AI1 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器 5：HDI 脉冲设定 8：PID 其他：F 连接器							
	设定说明： 设斜坡加速时间增益系数。实际斜坡加速时间=原加速时间×增益系数，支持 0~10 倍加速时间系数调整。							
	选项说明： 0：100% - 斜坡加速时间增益系数为 1，加速时间就位设置的加速时间，无增益。 2：AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的斜坡加速时间增益。 5：HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的斜坡加速时间增益。 6：多段值 - 选择多段值做斜坡加速时间增益系数来源，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。 7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8：PID - 选择 PID 输出作为斜坡加速时间增益来源。 9：通信给定 - 斜坡加速时间增益来源通信给定。可通过远程通信输入斜坡加速时间增益来源，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10：MD-BP-M 电位器 - 斜坡加速时间增益系数来源为 MD-BP-M 电位器输入电压值。 其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为斜坡加速时间增益给定。用于常用来源之外的给定扩展。							
b7-40	斜坡减速时间增益系数	0xB728	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：100% 6：多段值 9：通信给定 2：AI1 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器 5：HDI 脉冲设定 8：PID 其他：F 连接器							

<p>设定说明： 设斜坡减速时间增益系数。实际斜坡减速时间=原减速时间×增益系数，支持 0~10 倍减速时间系数调整。</p> <p>选项说明： 0：100% - 斜坡减速时间增益系数为 1，减速时间就设置的减速时间，无增益。 2：AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的斜坡减速时间增益。 5：HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的斜坡减速时间增益。 6：多段值 - 选择多段值做斜坡减速时间增益系数来源，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。 7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值，简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8：PID - 选择 PID 输出作为斜坡减速时间增益来源。 9：通信给定 - 斜坡减速时间增益来源通信给定。可通过远程通信输入斜坡加速时间增益来源，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10：MD-BP-M 电位器 - 斜坡减速时间增益系数来源为 MD-BP-M 电位器输入电压值。 其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为斜坡减速时间增益系数给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-41	低速段加速时间增益系数	0xB729	1.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置低速段加速时间增益系数。输出频率低于 b7-42 低速判断阈值时，低速段加速时间增益系数生效，原加速时间×增益系数后的时间作为低速段实际的加速时间。</p> <p>补充说明： 此功能用于在负载较重而加速度较大时，可能发生高速时加速正常，但低速时由于转矩不足而失步的情况；或者是降低加速度保证了低速稳定运行，却导致整体加速时间拉长的情况。参数 b7-41(低速加速时间增益)与 b7-42(低速判断阈值)可以设置一个比例，使能低于 b7-42 的速度下可以使用相对较慢的加速度加速，而在 b7-42 以上的高低速都以正常加速度运行。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-42	低速段判断阈值	0xB72a	0.00%~100.0 0%	15.00%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置低速段判断阈值。当输出频率低于该阈值时，b7-41 低速段加速时间增益系数生效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-43	斜坡圆弧方式选择	0xB72B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值： 0：不持续平滑 1：持续平滑</p>							
	<p>设定说明：</p>							

	设置斜坡圆弧方式。 选项说明： 加减速趋势变化时，曲线加速度变化方式。 0：不持续平滑 - 加减速趋势变化时，立即切换到新的目标给定方向； 1：持续平滑 - 加减速趋势变化时，先进行当前加/减速段的结束圆弧，再切换到给定方向。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-44	斜坡输出强制使能	0xB72c	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：禁止 1：使能 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置斜坡输出强制是否使能，该功能使能生效后，斜坡输出强制为 b7-45 设置值。 选项说明： 0：禁止。表示斜坡输出强制不使能。 1：使能。表示斜坡输出强制使能。 3~7：DI1~DI5 - 即取决于 DI 最终端子状态。 其他：B 连接器 - 即取决于其他 B 连接器。 补充说明： 斜坡输出强制使能后，输出频率会立马强制为 b7-45 设置的值。例如此时 b7-45 设置为 0(100%)，运行后，输出频率立马强制为设定频率(50Hz)。可通过示波器观察，运行频率为一条竖线，直接达到设定频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-45	斜坡输出强制值设定	0xB72d	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：100% 2：AI1 5：HDI 脉冲设定 6：多段值 7：简易 PLC 8：PID 9：通信给定 10：MD-BP-M 电位器 其他：F 连接器							
	设定说明： 斜坡输出强制值设定，b7-44 使能生效后，斜坡输出强制为该功能码设定值。 选项说明： 0：100% - 斜坡输出强制值数为 100%，即斜坡输出强制为设定频率。 2：AI1 - 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的斜坡输出强制值。 5：HDI 脉冲设定 - 通过 DI4 端子脉冲频率来给定，对应关系曲线计算出对应的斜坡输出强制值。 6：多段值 - 选择多段值做斜坡输出强制值来源，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定值。							

	<p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定每段值, 简易 PLC 模块设置每段多段值的运行时间和加减速时间, 最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为斜坡输出强制值来源。</p> <p>9: 通信给定 - 斜坡输出强制值来源通信给定。可通过远程通信输入斜坡加速时间增益来源, 适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 斜坡输出强制值来源为 MD-BP-M 电位器输入电压。</p> <p>其他: F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号, 读取该连接器的值作为斜坡输出强制值给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-46	斜坡跟踪使能	0xB72e	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值: 0: 禁止 1: 使能							
	设定说明: 设置斜坡跟踪是否使能。该功能使能后, 当转矩到达限幅, 且给定频率与反馈频率偏差大于 b7-47 斜坡跟踪误差设定时, 给定限定在实际值+设定误差处。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b7-47	斜坡跟踪误差设定	0xB72f	0.0%~100.0 %	10.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 设置斜坡跟踪误差设定值。							

b8 多段值

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-00	当前生效多段值 x	0xB800	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值: 0: 多段值 0 6: 多段值 6 11: 多段值 11 1: 多段值 1 7: 多段值 7 12: 多段值 12 2: 多段值 2 8: 多段值 8 13: 多段值 13 3: 多段值 3 9: 多段值 9 14: 多段值 14 4: 多段值 4 10: 多段值 10 15: 多段值 15 5: 多段值 5							
	设定说明: 显示当前有效的多段选择序号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-01	当前生效多段值输出	0xB801	-3000.0%~+3000.0%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-

	<p>设定说明： 显示当前有效的多段选择多段值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-02	多段值的单位选择	0xB802	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	实时生效
	<p>数值：</p> <p>0: %(100%=电机额定频率) 3: Hz 1: %(100%=电机最大频率) 4: rpm 2: 用户自定义(100%=b8-41)</p>							
	<p>设定说明： 设置多段值的单位。</p> <p>选项说明：</p> <p>0: %(100%=电机额定频率) - %为单位，以电机额定频率为基值，100%对应 A2-04[标么频率基值]。 1: %(100%=电机最大频率) - %为单位，以电机最大频率为基值，100%对应 A2-18[实际电机最大频率]。 2: 用户自定义(100%=b8-41) - 用户自定义单位。基值的数字设定值由功能码 A2-17[电机最大频率生效值]来设置。 3: Hz - Hz 为单位，用户可以直接设定频率目标值。 4: rpm - rpm 为单位。用户可以直接设定转速目标值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-03	多段值选择 bit0	0xB803	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0: 0 5: DI3 1: 1 6: DI4 3: DI1 7: DI5(MD600A) 4: DI2 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明： 设置多段值选择 bit0 来源。与多段值选择 bit1、bit2、bit3 组合，共支持选择 16 段多段值。</p> <p>选项说明：</p> <p>0: 0 - 即多段值 bit0 为 0。 1: 1 - 即多段值 bit0 为 1。 3~7: DI1~DI5 - 取决于 DI 最终端子状态。 其他: B 连接器 - 取决于其他 B 连接器。</p> <p>补充说明： 功能码 b8-03(多段值选择 bit0)、b8-04(多段值选择 bit1)、b8-05(多段值选择 bit2)、b8-06(多段值选择 bit3)，通过二进制的组合方式，共可支持 16 段多段值，如 bit0 为 1，bit1 为 1，bit2 为 0，bit3 为 1，即为 0x1011，即选择为多段值 11。在有 DI 端子功能选择为 12【多段值端子 1】后，b8-03 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-04	多段值选择	0xB804	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	bit1															
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 0</td> <td>5: DI3</td> </tr> <tr> <td>1: 1</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </table> <p>设定说明： 设置多段值选择 bit1 来源。与多段值选择 bit0、bit2、bit3 组合，共支持选择 16 段多段值。</p> <p>选项说明： 0: 0 - 即多段值 bit1 为 0。 1: 1 - 即多段值 bit1 为 1。 3~7: DI1~DI5 - 取决于 DI 最终端子状态， 其他: B 连接器 - 取决于其他 B 连接器。</p> <p>补充说明： 功能码 b8-03(多段值选择 bit0)、b8-04(多段值选择 bit1)、b8-05(多段值选择 bit2)、b8-06(多段值选择 bit3)，通过二进制的组合方式，共可支持 16 段多段值，如 bit0 为 1，bit1 为 1，bit2 为 0，bit3 为 1，即为 0x1011，即选择为多段值 11。 在有 DI 端子功能选择为 13【多段值端子 2】后，b8-04 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。</p>								0: 0	5: DI3	1: 1	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器
0: 0	5: DI3															
1: 1	6: DI4															
3: DI1	7: DI5(MD600A)															
4: DI2	其他: B 连接器															
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
b8-05	多段值选择 bit2	0xB805	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-								
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 0</td> <td>5: DI3</td> </tr> <tr> <td>1: 1</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </table> <p>设定说明： 设置多段值选择 bit2 来源。与多段值选择 bit0、bit1、bit3 组合，共支持选择 16 段多段值。</p> <p>选项说明： 0: 0 - 即多段值 bit2 为 0。 1: 1 - 即多段值 bit2 为 1。 3~7: DI1~DI5 - 取决于 DI 最终端子状态。 其他: B 连接器 - 取决于其他 B 连接器。</p> <p>补充说明： 功能码 b8-03(多段值选择 bit0)、b8-04(多段值选择 bit1)、b8-05(多段值选择 bit2)、b8-06(多段值选择 bit3)，通过二进制的组合方式，共可支持 16 段多段值，如 bit0 为 1，bit1 为 1，bit2 为 0，bit3 为 1，即为 0x1011，即选择为多段值 11。 在有 DI 端子功能选择为 14【多段值端子 3】后，b8-05 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。</p>								0: 0	5: DI3	1: 1	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器
	0: 0	5: DI3														
1: 1	6: DI4															
3: DI1	7: DI5(MD600A)															
4: DI2	其他: B 连接器															

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-06	多段值选择 bit3	0xB806	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 0 1: 1 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明： 设置多段值选择 bit3 来源。与多段值选择 bit0、bit1、bit2 组合，共支持选择 16 段多段值。							
	选项说明： 0: 0 - 即多段值 bit3 为 0。 1: 1 - 即多段值 bit3 为 1。 3~7: DI1~DI5 - 取决于 DI 最终端子状态。 其他: B 连接器 - 取决于其他 B 连接器。 补充说明： 功能码 b8-03(多段值选择 bit0)、b8-04(多段值选择 bit1)、b8-05(多段值选择 bit2)、b8-06(多段值选择 bit3)，通过二进制的组合方式，共可支持 16 段多段值，如 bit0 为 1，bit1 为 1，bit2 为 0，bit3 为 1，即为 0x1011，即选择为多段值 11。在有 DI 端子功能选择为 15【多段值端子 4】后，b8-06 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-08	多段值 0 给定方式	0xB808	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 功能码(b8-09)给定 1: AI1 2: 保留 3: MD-BP-M 电位器 4: HDI 脉冲 5: PID 6: 主频率数字设定(b5-01/b6-01) 其他: F 连接器							
	设定说明： 设置多段值 0 来源。							
	选项说明： 0: 功能码(b8-09)给定 - 由 b8-09 设定多段值 0 的值。 1: AI1 - 多段值 0 通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的标么值。 2: 保留 3: MD-BP-M 电位器 - 多段值 0 由 MD-BP-M 电位器输入设定。 4: HDI 脉冲设定 - 多段值 0 通过 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的标么值。 5: PID - 选择了 PID 输出作为多段值 0 来源。 6: 主频率数字设定(b5-01/b6-01) - 多段值 0 通过主频率数字设定(b5-01/b6-01)来给定，根据设定频率计算出对应的频率标							

	<p>么值。</p> <p>其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为主频率给定。用于常用来源之外的给定扩展。</p> <p>补充说明： 当 b8-02 设定值[多段值的单位选择]不为 0 时，多段值 0 给定方式只支持 0【功能码(b8-09)给定】，设置为其他来源不生效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-09	多段值 0	0xB809	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 0 的值。多段值 0 可以通过 b8-08 选择来源，其他多段值通过功能码数字设定。</p> <p>补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。 3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。 4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-10	多段值 1	0xB80A	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 1 的值。</p> <p>补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。 3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。 4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-11	多段值 2	0xB80B	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 2 的值。</p> <p>补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p>							

	<p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-12	多段值 3	0xB80C	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 3 的值。</p> <p>补充说明：</p> <p>1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-13	多段值 4	0xB80D	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 4 的值。</p> <p>补充说明：</p> <p>1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-14	多段值 5	0xB80E	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 5 的值。</p> <p>补充说明：</p> <p>1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-15	多段值 6	0xB80F	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置多段值 6 的值。 补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。 3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。 4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。							
b8-16	多段值 7	0xB810	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置多段值 7 的值。 补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。 3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。 4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。							
b8-17	多段值 8	0xB811	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置多段值 8 的值。 补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。 2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。 3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。 4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。							
b8-18	多段值 9	0xB812	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明：							

	<p>设置多段值 9 的值。</p> <p>补充说明：</p> <p>1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-19	多段值 10	0xB813	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 10 的值。</p> <p>补充说明：</p> <p>1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-20	多段值 11	0xB814	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 11 的值。</p> <p>补充说明：</p> <p>1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-21	多段值 12	0xB815	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 12 的值。</p> <p>补充说明：</p>							

	<p>1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-22	多段值 13	0xB816	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 13 的值。</p> <p>补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-23	多段值 14	0xB817	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 14 的值。</p> <p>补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过 100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-24	多段值 15	0xB818	b8-43~b8-42	0.0	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置多段值 15 的值。</p> <p>补充说明： 1、多段值单位为%，变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。</p> <p>2、多段值作设定频率使用时，各多段值的频率指令，b8-09~b8-24 对应 0~15 段共 16 个频率设定值，该频率设定值是以相</p>							

	<p>对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100%对应 C4-06[电机额定频率]。</p> <p>3、多段值作为频率源时，设定频率会受到 C4-10[电机最大频率]、d1-03[正向上限频率数字设定]的限制，要设置多段值超过100%时，需要先修改这两个限制参数。参数的正负决定了运行方向，若为负值则表示变频器反方向运行。</p> <p>4、多段值输出到浮点连接器，除了作为频率给定，还可以用作转矩、电压等给定输入，%对应额定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-41	用户自定义基值设定	0xB829	0.1~6553.0	100.0	无符号 16 位	停机更改	标准	停机生效
	<p>设定说明： 设置多段值的用户自定义基值，只有在功能码 b8-02 选为 4：用户自定义时才生效。</p> <p>补充说明： 当基值设为 100.0 时。如果多段值 1 设置值为 200.0,则多段值 1 的实际生效输出值为 200% = 200.0/100.0 *100%</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-42	多段值上限设定阈值	0xB82A	0.0~3000.0	3000.0	有符号 16 位	实时更改	标准	实时生效
	<p>设定说明： 设置多段值的上限设定阈值，</p> <p>补充说明： 用户有需要限制写入的多段值的上下限时，可以设置该功能码。例如该值设置为 100.0。那用户就不能将大于 100.0 的值写入到 b8-09 多段值 0 至 b8-24 多段值 15。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b8-43	多段值下限设定阈值	0xB82B	-3000.0~+0.0	-3000.0	有符号 16 位	实时更改	标准	实时生效
	<p>设定说明： 设置多段值的下限设定阈值，</p> <p>补充说明： 用户有需要限制写入的多段值的上下限时，可以设置该功能码。例如该值设置为 -100.0。那用户就不能将小于 -100.0 的值写入到 b8-09 多段值 0 至 b8-24 多段值 15。</p>							

b9 端子启停模块

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
b9-00	端子启停模块 A/B 选择	0xB900	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>数值： 0：模块 A 1：模块 B 其他：B 连接器</p>							
	<p>设定说明：</p>							

<p>设置端子启停模块。端子控制模式下，选择端子启停模块；端子启停模块选择位信号=0，则模块 A；若端子启停模块选择位信号=1，则模块 B 有效。</p> <p>选项说明： 0：模块 A - 即选择端子启停模块 A。 1：模块 B - 即选择端子启停模块 B。 其他：B 连接器。即此功能码的值来源于其他 B 连接器。</p> <p>补充说明： 在有 DI 端子功能选择为 72【端子模块 A/B 选择】后，b9-00 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
b9-01	端子启停模块 A 模式	0xB901	见“数值”	3	无符号 16 位	停机更改	标准	-								
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0：不使能</td> <td>4：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止</td> </tr> <tr> <td>1：IN1 启动</td> <td>5：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止，IN3 方向</td> </tr> <tr> <td>2：IN1 启动，IN2 方向</td> <td>6：IN1P(上升沿)正向启动，IN2P(上升沿)反向启动，</td> </tr> <tr> <td>3：IN1 正向启动，IN2 反向启动</td> <td>IN3 停止</td> </tr> </table>								0：不使能	4：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止	1：IN1 启动	5：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止，IN3 方向	2：IN1 启动，IN2 方向	6：IN1P(上升沿)正向启动，IN2P(上升沿)反向启动，	3：IN1 正向启动，IN2 反向启动	IN3 停止
	0：不使能	4：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止														
1：IN1 启动	5：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止，IN3 方向															
2：IN1 启动，IN2 方向	6：IN1P(上升沿)正向启动，IN2P(上升沿)反向启动，															
3：IN1 正向启动，IN2 反向启动	IN3 停止															
<p>设定说明： 设置端子启停模块 A 的模式。该参数对端子功能中的 IN1/IN2/IN3 生效。</p> <p>选项说明： 0：不使能，即模式无效，IN1/IN2/IN3 均无效 1：IN1 启动 该模式下，接入 1 个 DI 端子-设定功能 IN1，用于控制正转启停。 2：IN1 启动、IN2 方向 该模式下，接入 2 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2，IN1 用于控制正转启停，IN2 用于控制运行方向。 3：IN1 正向启动，IN2 反向启动 该模式下，接入 2 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2，IN1 用于控制正转启停，IN2 用于控制反转启停，同时有效则停机。 4：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止 该模式下，接入 2 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2，IN1 上升沿用于控制正转启动，IN2 用于控制停止 5：IN1P(上升沿)启动，IN2 停止，IN3 方向。 该模式下，接入 3 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2/IN3，IN1 上升沿用于控制正转启动，IN2 用于控制停止，IN3 用于控制运行方向。 6：IN1P(上升沿)正向启动，IN2P(上升沿)反向启动，IN3 停止 该模式下，接入 3 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2/IN3，IN1 上升沿用于控制正转启动，IN2 用于控制反转启动，IN3 用于控制停止。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
b9-09	端子启停模块 B 模式	0xB909	见“数值”	3	无符号 16 位	停机更改	标准	-								
	<p>数值：</p>															

0: 不使能 1: IN1 启动 2: IN1 启动, IN2 方向 3: IN1 正向启动, IN2 反向启动	4: IN1P(上升沿)启动, IN2 停止 5: IN1P(上升沿)启动, IN2 停止, IN3 方向 6: IN1P(上升沿)正向启动, IN2P(上升沿)反向启动, IN3 停止
设定说明: 设置端子启停模块 B 的模式。该参数对端子功能中的 IN1/IN2/IN3 生效。	
选项说明: 0: 不使能 - 即模式无效, IN1/IN2/IN3 均无效 1: IN1 启动 - 该模式下, 接入 1 个 DI 端子-设定功能 IN1, 用于控制正转启停。 2: IN1 启动、IN2 方向 - 该模式下, 接入 2 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2, IN1 用于控制正转启停, IN2 用于控制运行方向。 3: IN1 正向启动, IN2 反向启动 - 该模式下, 接入 2 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2, IN1 用于控制正转启停, IN2 用于控制反转启停, 同时有效则停机。 4: IN1P(上升沿)启动, IN2 停止 - 该模式下, 接入 2 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2, IN1 上升沿用于控制正转启动, IN2 用于控制停止 5: IN1P(上升沿)启动, IN2 停止, IN3 方向 - 该模式下, 接入 3 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2/IN3, IN1 上升沿用于控制正转启动, IN2 用于控制停止, IN3 用于控制运行方向。 6: IN1P(上升沿)正向启动, IN2P(上升沿)反向启动, IN3 停止 - 该模式下, 接入 3 个 DI 端子-设定功能 IN1/IN2/IN3, IN1 上升沿用于控制正转启动, IN2 用于控制反转启动, IN3 用于控制停止。	

C 电机参数

C2 辨识与自检

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C2-00	电机参数辨识选择	0xC200	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值: 0: 无操作 1: 异步机静止部分辨识 2: 异步机空载动态辨识 3: 异步机静止完整辨识 4: 惯量辨识 5: 死区辨识 11: 同步机带载辨识 12: 同步机空载动态辨识 13: 同步机静止部分辨识 14: UV 增益偏差辨识							
	设定说明: 设置电机参数辨识模式。 选项说明: 0: 无操作 - 不辨识 1: 异步机静态部分辨识 - 适用于电机与负载很难脱离, 且不允许动态辨识运行的场合。辨识部分电机参数, 其他参数使用默							

认值。

2: 异步机动态辨识 - 适用于电机可以脱离负载高转速转动的场合，支持空载、纯惯量负载状态下辨识，辨识所有电机参数。

3: 异步机静态完整辨识 - 适用于电机与负载很难脱离，且不允许动态辨识运行的场合。辨识部分电机参数，辨识精度相比静态部分辨识较好。

4: 惯量辨识 - 电机与应用系统可以较高转速转动的场合，支持空载、轻载(80%负载以下)、纯惯量负载状态下辨识。辨识惯量比等参数。

5: 死区辨识 - 辨识逆变器的非线性特性，可以改善变频器的电压输出精度和运行效果。

11: 同步机带载辨识 - 适用于电机与负载很难脱离，且不允许动态辨识运行的场合。辨识部分电机参数，其他参数使用默认值。

12: 同步机空载动态完整辨识 - 适用于电机可以脱离负载高转速转动的场合，辨识所有电机参数。

13: 同步机静止部分辨识 - 适用于电机与负载很难脱离，且不允许动态完整辨识运行的场合。辨识部分电机参数，其他参数使用默认值。

14: UV 增益偏差辨识 - 辨识输出相电流之间的采样偏差。

具体辨识参数还要结合辨识配置项目 F1-68 设置。

补充说明：
动态辨识和惯量辨识适用于电机可空载旋转运行的场合，旋转后没有明显的负载转矩均可认为是空载，不一定需要完全和负载机构断开连接。静止辨识适用于电机无法旋转的场合。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C2-03	启动前自检配置	0xC203	见“数值”	0x0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	启动 IGBT 直通自检	0: 不使能 1: 使能				
		bit1	启动对地短路自检	0: 不使能 1: 使能				
		bit2	启动缺相自检	0: 不使能 1: 使能				
		bit3	保留					
		bit4	保留					
		bit5	保留					
		bit6	保留					
		bit7	保留					
		bit8	保留					
		bit9	保留					
		bit10	保留					
	bit11	保留						
	bit12	保留						

	bit13	保留																		
	bit14	保留																		
	bit15	保留																		
	<p>设定说明： 设置启动前自检配置。</p> <p>选项说明： bit0: 启动 IGBT 直通自检 - 变频器启动前自检 IGBT 是否直通功能开关。 bit1: 启动对地短路自检 - 变频器启动前自检电机是否对地短路开关。 bit2: 启动缺相自检 - 变频器启动前自检输出是否缺相功能开关。</p>																			
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
C2-04	手动自检使能	0xC204	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-												
	<p>数值： 0: 无命令 1: 自检准备</p>																			
	<p>设定说明： 设置单次自检命令。</p> <p>选项说明： 0: 无命令 1: 自检准备</p> <p>补充说明： 变频器单次自检使能，单次静态自检不包括编码器自检，自检过程电机不动。</p>																			
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
C2-06	上电自检配置	0xC206	见“数值”	0x000A	无符号 16 位	停机更改	扩展	-												
	<p>数值：</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>上电 IGBT 直通自检</td> <td>0: 不使能 1: 使能</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>上电对地短路自检</td> <td>0: 不使能 1: 使能</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>上电缺相自检</td> <td>0: 不使能 1: 使能</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	上电 IGBT 直通自检	0: 不使能 1: 使能	bit1	上电对地短路自检	0: 不使能 1: 使能	bit2	上电缺相自检	0: 不使能 1: 使能
	位	名称	值																	
	bit0	上电 IGBT 直通自检	0: 不使能 1: 使能																	
bit1	上电对地短路自检	0: 不使能 1: 使能																		
bit2	上电缺相自检	0: 不使能 1: 使能																		

	bit3	上电相间短路自检	0: 不使能 1: 使能					
	bit4	保留						
	bit5	保留						
	bit6	保留						
	bit7	保留						
	bit8	保留						
	bit9	保留						
	bit10	保留						
	bit11	保留						
	bit12	保留						
	bit13	保留						
	bit14	保留						
	bit15	保留						
<p>设定说明： 设置上电自检配置选择。</p> <p>选项说明： bit0: 上电 IGBT 直通自检 - 变频器上电自检 IGBT 是否直通功能开关。 bit1: 上电对地短路自检 - 变频器上电自检电机是否对地短路开关。 bit2: 上电缺相自检 - 变频器上电自检输出是否缺相功能开关。 bit3: 上电相间短路自检 - 变频器上电自检是否相间短路功能开关。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C2-07	辨识方向选择	0xC207	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>数值： 0: 默认方向 1: 方向取反</p>							
	<p>设定说明： 设置电机的运行方向。</p> <p>选项说明： 0: 正常方向 - 按照当前给定方向运行。 1: 方向取反 - 当前方向取反。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C2-17	辨识加速时	0xC211	0.0s~600.0s	20.0s	无符号 16 位	停机更改	扩展	-

	间							
	设定说明： 设置辨识加速时间。 动态辨识中电机加速时间，惯量辨识无影响。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C2-18	辨识减速时间	0xC212	0.0s~600.0s	20.0s	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置辨识减速时间。 动态辨识中电机减速时间，惯量辨识无影响。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C2-19	参数计算	0xC213	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：电机铭牌参数计算							
	设定说明： 设置电机铭牌参数计算 选项说明： 0：无效 1：电机铭牌参数计算							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C2-20	铭牌参数计算确认	0xC214	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效							
	设定说明： 设置电机铭牌参数计算使能。 选项说明： 0：无效 1：有效 补充说明：							

	电机参数计算确认功能码，确认后将计算结果更新写入电机基本参数组中。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C2-30	空载电流矢量辨识使能	0xC21E	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置是否进行空载电流矢量辨识。在异步机无法脱离负载辨识的情况下，可使能此功能辨识空载电流。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C2-31	空载电流矢量辨识给定速度来源	0xC21F	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：用户给定 1：内部给定							
	设定说明： 设置空载电流矢量辨识给定速度来源。选择用户给定时，速度给定来源于速度通道，选择内部给定时，由系统内部给定。							

C4 电机基本参数

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-00	电机类型	0xC400	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：普通异步机 2：永磁同步机							
	设定说明： 设置控制的电机类型。 选项说明： 0：普通异步机 2：永磁同步机							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-01	电机额定功率	0xC401	0.1kW~1000.0kW	3.7kW	无符号 16 位	停机更改	标准	-

	设定说明： 设置电机铭牌参数额定功率，单位为千瓦(kW)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-03	电机额定电压	0xC403	1V~2000V	380V	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机铭牌参数额定电压，单位为伏特(V)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-04	电机额定电流	0xC404	0.01A~655.35A	9.00A	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机铭牌参数额定电流，单位为安培(A)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-06	电机额定频率	0xC406	0.01Hz~599.00Hz	50.00Hz	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机铭牌参数额定频率，单位为赫兹(Hz)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-07	电机额定转速	0xC407	1rpm~65535rpm	1460rpm	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机铭牌参数额定转速，单位为转速(rpm)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-10	电机最大频率	0xC40A	C4-06~599.00Hz	50.00Hz	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机允许运行的最高频率，单位为赫兹(Hz)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-11	电机最小频率	0xC40B	0.00Hz~C4-10	0.00Hz	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机允许运行的最低频率，单位为赫兹(Hz)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-12	同步机反电势	0xC40C	0.0V~6553.5V	300.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置同步机在额定转速下，线反电势的有效值，通过同步机空载动态完整辨识获取。 补充说明： 选择其它同步机辨识方法时，需要在辨识完成后手动设置该值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

C4-13	并联电机数目	0xC40D	1~200	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置并联电机数目。 补充说明： 当变频器带多个相同电机运行时，电机额定参数均按照单个电机参数设置，并在此处设置并联电机个数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-14	电机极对数 (极数/2)	0xC40E	0~128	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置电机极对数。 补充说明： 设置为 0 时为系统自动计算，生效值在 C4-15 显示。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-15	电机生效极对数	0xC40F	0~128	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示实际生效的电机极对数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-20	定子电阻	0xC414	0.001Ω~65.5 35Ω	1.204Ω	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置电机定子电阻参数，通过辨识获取。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-22	异步机转子电阻	0xC416	0.001Ω~65.5 35Ω	0.908Ω	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机的转子电阻参数，通过辨识获取。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-24	异步机定子漏感	0xC418	0.01mH~655 .35mH	5.28mH	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机的定子漏感参数，通过辨识获取。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-28	异步机互感	0xC41C	0.1mH~6553 .5mH	156.8mH	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机的互感参数，通过辨识获取。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

C4-30	异步机空载电流	0xC41E	0.01A~655.35A	4.20A	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机的空载电流参数，通过辨识获取。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-32	同步机 d 轴电感	0xC420	0.01mH~655.35mH	5.28mH	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置同步机 d 轴电感参数，通过辨识获取。							
C4-34	同步机 q 轴电感	0xC422	0.01mH~655.35mH	5.28mH	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置同步机 q 轴电感参数，通过辨识获取。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-62	惯量比	0xC43E	0.0%~6553.5%	120.0%	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 电机的惯量和内部惯量基值的比值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-63	机电时间常数	0xC43F	0.01s~655.35s	1.00s	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 额定转矩下，电机从零速加速到额定转速的时间，反映的系统惯量参数。可通过惯量辨识、动态辨识获取。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C4-64	系统转动惯量	0xC440	0.01kg·m ² ~655.35kg·m ²	1.00kg·m ²	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 电机的系统惯量实际值显示。							

C5 电机扩展参数

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-10	摩擦曲线速度点 1	0xC50A	0rpm~30000rpm	15rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线速度点 1。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-11	摩擦曲线速度	0xC50B	0rpm~30000	30rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-

	度点 2		rpm					
	设定说明： 摩擦曲线速度点 2。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-12	摩擦曲线速度点 3	0xC50C	0rpm~30000 rpm	60rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线速度点 3。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-13	摩擦曲线速度点 4	0xC50D	0rpm~30000 rpm	120rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线速度点 4。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-14	摩擦曲线速度点 5	0xC50E	0rpm~30000 rpm	150rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线速度点 5。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-15	摩擦曲线速度点 6	0xC50F	0rpm~30000 rpm	300rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线速度点 6。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-16	摩擦曲线速度点 7	0xC510	0rpm~30000 rpm	600rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线速度点 7。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-17	摩擦曲线速度点 8	0xC511	0rpm~30000 rpm	1200rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线速度点 8。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-18	摩擦曲线速度点 9	0xC512	0rpm~30000 rpm	1500rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线速度点 9。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-19	摩擦曲线速度	0xC513	0rpm~30000	3000rpm	无符号 16 位	停机更改	扩展	-

	度点 10		rpm					
设定说明： 摩擦曲线速度点 10。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-20	摩擦曲线转 矩点 1	0xC514	-320.00N·m ~+320.00N· m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线转矩点 1。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-21	摩擦曲线转 矩点 2	0xC515	-320.00N·m ~+320.00N· m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线转矩点 2。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-22	摩擦曲线转 矩点 3	0xC516	-320.00N·m ~+320.00N· m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线转矩点 3。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-23	摩擦曲线转 矩点 4	0xC517	-320.00N·m ~+320.00N· m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线转矩点 4。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-24	摩擦曲线转 矩点 5	0xC518	-320.00N·m ~+320.00N· m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线转矩点 5。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-25	摩擦曲线转 矩点 6	0xC519	-320.00N·m ~+320.00N· m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线转矩点 6。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-26	摩擦曲线转	0xC51A	-320.00N·m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-

	矩点 7		~+320.00N·m					
设定说明： 摩擦曲线转矩点 7。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-27	摩擦曲线转矩点 8	0xC51B	-320.00N·m ~+320.00N·m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线转矩点 8。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-28	摩擦曲线转矩点 9	0xC51C	-320.00N·m ~+320.00N·m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线转矩点 9。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
C5-29	摩擦曲线转矩点 10	0xC51D	-320.00N·m ~+320.00N·m	0.00N·m	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 摩擦曲线转矩点 10。							

d 电机控制参数

d0 电机基本控制

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-00	电机控制方式	0xD000	见“数值”	2	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0: SVC 2: V/f							
	设定说明： 设置电机控制方式，根据应用场景和电机类型选择。 选项说明：							

	<p>数值：</p> <p>0：从停机频率开始</p> <p>1：从工频开始</p> <p>2：从最大频率开始</p> <p>4：磁场定向转速跟踪</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置变频器启动时的电机转速跟踪方式。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：从停机频率开始 - 从上一轮的停机频率开始搜索当前转速。如果有外力将电机拖动到比停机时更高的速度，则此模式不适用，</p> <p>1：从工频开始 - 从工频 50Hz 开始搜索当前转速。在停电时间较长再启动的情况使用。</p> <p>2：从最大频率开始 - 从设置的 F1-10[电机最大频率]开始搜索当前转速。一般用于发电性负载。</p> <p>4：磁场定向转速跟踪 - 采用磁场定向转速跟踪方式追搜索当前转速，搜索速度相比前三种较快，但需要辨识过电机参数。用于 V/f 模式下的快速转速跟踪。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-04	OFF1 停机方式	0xD004	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：减速停机</p> <p>1：自由停机</p> <p>2：最大能力停机</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置 OFF1 停机方式。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：减速停机 - 由当前生效的斜坡设置决定。</p> <p>1：自由停机 - 通过停止输出来停机，相当于电机的电源被切断，拖动系统处于自由制动状态。</p> <p>2：最大能力停机 - 当最大能力停机激活后，电机的给定速度强制为 0，电机按照最大输出能力减速到零，减速时间固定最小为 50ms，减速过程输出转矩或者电流可能达到转矩、电流限幅。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-05	OFF2(自由停机)停机方式	0xD005	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：自由停机</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>显示 OFF2 停机方式，默认为自由停机。OFF2 停机方式，相当于端子功能自由停机效果，一般用于运行使能中断工况。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-06	OFF3(快速停机)停机方式	0xD006	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：快速停机 1：最大能力停机							
	设定说明： 设置 OFF3(快速停机)停机方式。 选项说明： 0：快速停机 - 相当于端子功能的紧急停机，减速时间由 b7-34/35/36 设定。 1：最大能力停机 - 当最大能力停机激活后，电机的给定速度强制为 0，电机按照最大输出能力减速到零，减速时间固定最小为 50ms，减速过程输出转矩或者电流可能达到转矩、电流限幅。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-07	运行允许停机方式	0xD007	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：OFF1 停机 1：OFF2(自由停机) 2：OFF3(快速停机)							
	设定说明： 设置运行允许停机方式，即运行允许信号无效后的停机方式选择，相当于端子功能的运行暂停或运行使能。 选项说明： 0：OFF1 停机 - 由 d0-04 设定决定。 1：OFF2(自由停机)停机 - OFF2(自由停机)停机，即自由停机； 2：OFF3(快速停机)停机 - 由 d0-06 设定决定。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-08	转矩控制停机方式	0xD008	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：强制自由停机 1：切换为速度模式停机 2：保持转矩模式到零速再封锁							
	设定说明： 设置转矩控制的停机方式。							

	<p>选项说明：</p> <p>0：强制自由停机 - 以自由停机方式停机，拖动系统处于自由制动状态；</p> <p>1：切换为速度模式停机 - 切换到速度模式，按照当前速度模式生效的停机方式停机。</p> <p>2：保持转矩模式到零速再封锁 - 转矩模式的速度极限根据设定减速时间降低到 0，但仍处于转矩模式运行状态，当电机实际速度到 0 时，完成停机。此模式下需要系统能将电机速度拉到零速，否则可能无法停机。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-09	零速阈值(实际速度)	0xD009	0.1%~200.0 %	2.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置实际速度的零速阈值。</p> <p>补充说明： 减速停机过程中，当实际速度小于等于该阈值，持续 d0-10 设定时间后，进入停机状态。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-10	零速停机延迟时间(实际速度)	0xD00A	0.00s~10.00s	0.10s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置实际速度小于等于 d0-09 阈值的持续时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-11	零速阈值(设定速度)	0xD00B	0.0%~200.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置实际速度的零速阈值。</p> <p>补充说明： 1、减速停机过程中，当实际速度小于等于该阈值，持续 d0-10 设定时间后，进入停机状态； 2、停机延迟设定时间为 0 该功能无效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-12	零速停机延迟时间(设定速度)	0xD00C	0.00s~655.3 5s	0.00s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置设定速度小于等于 d0-09 阈值的持续时间。</p>							

	补充说明： 停机延迟设定时间为 0 该功能无效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-13	启停频率给定跟随使能	0xD00D	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：禁止 1：使能 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A 版本) 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置启停频率给定跟随使能。 选项说明： 0：禁止 - 功能无效。 1：使能 - 功能有效。 3~7：DI1~DI5 - 是否有效取决于 DI 最终端子状态。 其他：B 连接器 - 是否有效取决于 B 连接器状态。 补充说明： 功能有效时，运行过程中停机或者减速停机过程中重新启动运行，频率给定从当前反馈频率开始加减速。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-14	电机运行方向选择	0xD00E	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：默认方向 1：方向取反							
	设定说明： 设置电机运行方向。 选项说明： 0：默认方向 - 按照当前给定方向运行。 1：方向取反 - 当前方向取反。 补充说明： 与速度反向功能不同，电机相序切换时不更改速度设定值的方向，但电机实际运行方向变为反向。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

d0-17	预励磁方式	0xD011	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：按预励磁时间 1：按预励磁电流 2：按最大电流							
	设定说明： 设置异步机矢量控制下的预励磁方式。 选项说明： 0：按预励磁时间 - 启动前励磁时间达到 d0-18 设置的时间后，进入正常运行状态，励磁电流给定由系统自动计算。 1：按预励磁电流 - 启动前按照 d0-19 设定的电流励磁，磁通达到目标值后，进入正常运行状态。 2：按最大电流 - 启动前系统结合变频器和电机的额定电流参数计算出最大电流，按照此电流励磁可实现快速励磁并启动。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-18	预励磁时间	0xD012	1ms~30000ms	1000ms	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机矢量控制下的预励磁时间。 补充说明： 当 d0-17 设置成 0 按时间预励磁时有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-19	预励磁电流	0xD013	1%~200%	100%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机矢量控制下的预励磁电流。 补充说明： 1、电流百分比以电机额定电流为基准； 2、当 d0-17 设置成 1 按设定电流预励磁时有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-20	去磁时间	0xD014	0.00s~5.00s	0.50s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置异步机的去磁时间。 补充说明： 当自由停机后再启动，需要等待此时间后，异步机消磁，才允许启动。若此时间过短，可能会导致转速追踪失败等异常。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-23	启动频率	0xD017	0.00Hz~10.00Hz	0.00Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置启动频率。 补充说明： 该功能有效，系统启动后，立即瞬间输出该频率，保持设定的时间后再 RFG 加速运行。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-24	启动频率保持时间	0xD018	0.0s~1000.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置启动频率的保持时间。 补充说明： 设置为 0 时无启动频率保持功能。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-25	启动直流制动时间	0xD019	0.0s~100.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置启动直流制动时间。 补充说明： 在 d0-02 为 0 直接启动方式时有效，设置成 0 表示关闭此功能，非 0 时，变频器将在启动电机前持续输出直流电流 d0-26 以产生制动力，达到 d0-25 设定的时间后进入正常运行状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-26	启动直流制动电流	0xD01A	0%~100%	50%	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置启动直流制动电流大小。电流越大，制动力越强。 补充说明： 百分比以电机额定电流为基准							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-27	停机直流制	0xD01B	0.0Hz~600.0	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	动起始频率		Hz					
	<p>设定说明： 设置停机直流制动起始频率。</p> <p>补充说明： 1、减速停机过程中，当运行频率降低到 d0-27 时，变频器将封锁输出，持续 d0-28 时间后输出 d0-30 设置的直流制动电流并持续 d0-29 时间后，进入停机状态。 2、此频率点不可设置过高，否则会容易引起变频器过流。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-28	停机直流制动等待时间	0xD01C	0.0s~100.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置停机直流制动等待时间。</p> <p>补充说明： 减速停机过程中，当运行频率降低到 d0-27 时，变频器将封锁输出，持续 d0-28 时间后输出 d0-30 设置的直流制动电流并持续 d0-29 时间后，进入停机状态。此时间是等待异步机消磁，若等待时间过短，容易引起过流。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-29	停机直流制动时间	0xD01D	0.0s~100.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置停机直流制动时间。</p> <p>补充说明： 减速停机过程中，当运行频率降低到 d0-27 时，变频器将封锁输出，持续 d0-28 时间后输出 d0-30 设置的直流制动电流并持续 d0-29 时间后，进入停机状态。设置为 0 时关闭停机直流制动功能。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-30	停机直流制动电流	0xD01E	0%~300%	50%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置停机直流制动电流。</p> <p>补充说明： 减速停机过程中，当运行频率降低到 d0-27 时，变频器将封锁输出，持续 d0-28 时间后输出 d0-30 设置的直流制动电流并持续 d0-29 时间后，进入停机状态。此电流百分比以电机额定电流为基准，设置越大，制动力越强。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

d0-31	直流制动电 流环 Kp 调整	0xD01F	0.1~2.0	1.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置直流制动过程中的电流环 Kp 调整系数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-32	直流制动电 流环 Ki 调整	0xD020	0.1~2.0	1.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置直流制动过程中的电流环 Ti 调整系数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-39	过励磁选择 (矢量)	0xD027	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：不生效 1：生效							
	设定说明： 设置 SVC 控制模式下的过励磁增益是否生效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-40	过励磁电流 (矢量)	0xD028	0%~150%	100%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置矢量模式下过励磁生效后的目标电流。 补充说明： 百分比以电机额定电流为基准。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-41	过励磁增益 (V/f)	0xD029	0%~200%	90%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 V/f 控制模式下的过励磁增益。 补充说明： 异步机 V/f 控制模式下，减速并且母线电压接近过压点时生效。进入过励磁状态时，变频器会增大输出电压，增加电机励磁电流以增大损耗，减小电机的减速时间。设置越大，过励磁效果越强。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-43	转速追踪快慢	0xD02B	1~100	20	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置转速追踪搜索频率步长。 补充说明： 异步机 V/f 转速追踪模式选择 0、1、2 方式时生效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-46	转速追踪电流	0xD02E	30%~200%	80%	无符号 16 位	停机更改	专家	-
	设定说明： 设置转速追踪扫频转目标电流。 补充说明： 异步机 V/f 转速追踪模式选择 0、1、2 方式时生效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-70	启动前同步机初始位置检测使能	0xD046	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：每次运行都检测 1：不检测 2：上电第一次运行检测							
	设定说明： 设置启动前同步机初始位置检测使能。 选项说明： 0：每次运行都检测。 1：不检测。 2：上电第一次运行检测。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-71	启动前同步机初始位置检测方法	0xD047	见“数值”	2	无符号 16 位	停机更改	扩展	-

	数值： 0：脉冲法 1：高频注入 2：自适应 3：预定位																																																										
	设定说明： 设置启动前同步机初始位置检测方法。																																																										
	选项说明： 0：脉冲法 - 启动前启用脉冲法辨识磁极位置。 1：高频注入 - 启动前启用高频注入辨识磁极位置。 2：自适应 - 根据电机电感选择是否启用高频注入。 3：预定位 - 启动前将电机拉动到固定角度后启动。																																																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																																			
d0-72	启动前辨识配置	0xD048	见“数值”	0x0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																																																			
	数值：																																																										
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>启动快速辨识定子电阻</td> <td>0：不使能 1：使能</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit3</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit4</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit5</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit6</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit7</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit8</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit9</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit10</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit11</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit12</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit13</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit14</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit15</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	保留		bit1	启动快速辨识定子电阻	0：不使能 1：使能	bit2	保留		bit3	保留		bit4	保留		bit5	保留		bit6	保留		bit7	保留		bit8	保留		bit9	保留		bit10	保留		bit11	保留		bit12	保留		bit13	保留		bit14	保留		bit15	保留	
	位	名称	值																																																								
	bit0	保留																																																									
	bit1	启动快速辨识定子电阻	0：不使能 1：使能																																																								
	bit2	保留																																																									
	bit3	保留																																																									
	bit4	保留																																																									
	bit5	保留																																																									
	bit6	保留																																																									
	bit7	保留																																																									
	bit8	保留																																																									
	bit9	保留																																																									
	bit10	保留																																																									
	bit11	保留																																																									
	bit12	保留																																																									
bit13	保留																																																										
bit14	保留																																																										
bit15	保留																																																										
设定说明： 设置启动前辨识配置。																																																											

	选项说明： bit1：启动快速辨识定子电阻。 0：不使能 1：使能 - 启动前辨识定子电阻。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-75	同步机初始位置检测电流	0xD04B	50%~180%	80%	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置同步机磁极位置辨识过程中的目标电流，电流越小检测时发出的声音也就越小，但是太小可能会造成位置检测不准。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-85	低速处理方式	0xD055	见“数值”	0x0101	无符号 16 位	停机更改	扩展	实时生效
	数值：							
		位	名称	值				
		个位	同步机 V/f 低速处理(保留)	0：无 1：转速开环				
		十位	同步机 SVC 低速处理	0：无 1：转速开环 2：保留				
	百位	同步机 TLC 低速处理(保留)	0：无 1：转速开环 2：保留					
	千位	异步机 SVC 低速处理(保留)	0：无 1：转速开环					
设定说明： 设置低速开环使能。								
选项说明 个位：同步机 V/f 低速处理(保留) 0：无 1：转速开环 十位：同步机 SVC 低速处理 0：无 1：转速开环 2：保留 百位：同步机 TLC 低速处理(保留)								

	<p>0: 无 1: 转速开环 2: 保留 千位: 异步机 SVC 低速处理(保留) 0: 无 1: 转速开环</p> <p>补充说明: 使能后, 运行频率低于切换频率 d0-87 时, 变频器将输出 d0-86 的设定电流, 运行频率高于 d0-87+d0-88 后, 切换到正常的 SVC 或同步机 V/f 模式运行。转速开环功能可以改善低速下的带载能力。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-86	转速开环电流	0xD056	0%~250%	100%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置转速开环电流大小。</p> <p>补充说明: 转速开环使能后, 运行频率低于切换频率 d0-87 时, 变频器将输出 d0-86 的设定电流, 运行频率高于 d0-87+d0-88 后, 并且等待 d0-89 的时间后切换到正常模式运行。转速开环功能可以改善低速下的带载能力。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-87	转速开环切换频率	0xD057	0.0%~100.0 %	10.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置转速开环切换频率。</p> <p>补充说明: 转速开环使能后, 运行频率低于切换频率 d0-87 时, 变频器将输出 d0-86 的设定电流, 运行频率高于 d0-87+d0-88 后, 并且等待 d0-89 的时间后切换到正常模式运行。转速开环功能可以改善低速下的带载能力。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-88	转速开环切换滞环	0xD058	0.0%~100.0 %	2.5%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置转速开环切换滞环。</p> <p>补充说明: 转速开环使能后, 运行频率低于切换频率 d0-87 时, 变频器将输出 d0-86 的设定电流, 运行频率高于 d0-87+d0-88 后, 并且等待 d0-89 的时间后切换到正常模式运行。转速开环功能可以改善低速下的带载能力。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d0-89	SVC 转速开环等待时间	0xD059	0.00s~5.00s	0.50s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置转速开环等待时间。 补充说明： 转速开环使能后，运行频率低于切换频率 d0-87 时，变频器将输出 d0-86 的设定电流，运行频率高于 d0-87+d0-88 后，并且等待 d0-89 的时间后切换成正常模式运行。转速开环功能可以改善低速下的带载能力。							

d1 电机限制和保护

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-00	电机最大电流	0xD100	0.0%~1000.0%	1000.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置电机的输出电流限幅。 补充说明： 百分比基准值为电机的额定电流。							
d1-01	正速度允许	0xD101	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：禁止 1：允许 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置驱动是否允许正向运行。 选项说明： 0：禁止 - 不允许正向运行。 1：允许 - 允许正向运行。 3~7：DI1~DI5 - 是否允许取决于 DI 最终端子状态。 其他：B 连接器 - 是否允许取决于 B 连接器状态。 补充说明：							

	在有 DI 端子功能选择为 78【正向运行允许】后，d1-01 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-02	负速度允许	0xD102	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：禁止 1：允许 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置驱动是否允许负向运行。 选项说明： 0：禁止 - 不允许负向运行。 1：允许 - 允许负向运行。 3~7：DI1~DI5 - 是否允许取决于 DI 最终端子状态。 其他：B 连接器 - 是否允许取决于 B 连接器状态。 补充说明： 在有 DI 端子功能选择为 79【负向运行允许】后，d1-02 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-03	正向上限频率 1 数字设定	0xD103	d1-07~800.0%	800.0%	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置限制正向的最高运行频率，以电机额定频率标么，即电机额定频率为 100%。 补充说明： 生效的正向上限频率为 d1-03 与 d1-05 较小者。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-04	反向上限频率 1 数字设定	0xD104	-800.0%~+d1-08	-800.0%	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置限制反向的最高运行频率，以电机额定频率标么，即电机额定频率为 100%。							

	补充说明： 生效的反向上限频率为 d1-04 与 d1-06 较小者。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-05	正向上限频率 2 选择	0xD105	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：800% 6：多段值 9：通信给定 2：AI1 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器 5：HDI 脉冲设定 8：PID 其他：F 连接器							
	设定说明： 设置正向最高的运行频率，以电机额定频率标么，即电机额定频率为 100%。 选项说明： 0：800% - 设定正向频率上限为 800%。 2：AI1 - 设定正向频率上限为 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的上限值。 5：HDI 脉冲设定 - 设定正向频率上限为 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的上限值。 6：多段值 - 选择正向频率上限为多段值来给定，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个上限值。 7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定正向频率上限，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8：PID - 选择 PID 输出作为正向频率上限。 9：通信给定 - 正向频率上限由通信给定。可通过远程通信输入正向频率上限。 10：MD-BP-M 电位器 - 正向上限频率由 MD-BP-M 电位器输入值设定。 其他：F 连接器 - 正向上限频率取决于所选 F 连接器的值。 补充说明： 生效的正向上限频率为 d1-03 与 d1-05 较小者。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-06	反向上限频率 2 选择	0xD106	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：-800% 6：多段值 9：通信给定 1：正向上限频率 2 选择值取反 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器 2：AI1 8：PID 其他：F 连接器 5：HDI 脉冲设定							
	设定说明： 设置限制反向的最高运行频率，以电机额定频率标么，即电机额定频率为 100%。							

<p>选项说明：</p> <p>0：-800% - 设反正向频率上限为-800%。</p> <p>1：正向上限频率 2 选择值取反 - d1-05 正向上限频率 2 选择值取反。</p> <p>2：AI1 - 设定反向频率上限为 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的反向上限值。</p> <p>5：HDI 脉冲设定 - 设定反向频率上限为 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的反向上限值。</p> <p>6：多段值 - 选择反向频率上限为多段值来给定，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个反向上限值。</p> <p>7：简易 PLC</p> <p>简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定反向频率上限，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。</p> <p>8：PID - 选择 PID 输出作为反向频率上限。</p> <p>9：通信给定 - 反向频率上限由通信给定。可通过远程通信输入反向频率上限。</p> <p>10：MD-BP-M 电位器 - 反向上限频率由 MD-BP-M 电位器输入值设定。</p> <p>其他：F 连接器 - 取决于所选 F 连接器的值。</p> <p>补充说明：</p> <p>生效的反向上限频率为 d1-04 与 d1-06 较小者。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-07	正向下限频率 1 数字设定	0xD107	0.0%~d1-03	0.0%	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	<p>设定说明：</p> <p>设置限制正向最低运行频率，以电机额定频率标么，即电机额定频率为 100%</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-08	反向下限频率 1 数字设定	0xD108	d1-04~0.0%	0.0%	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	<p>设定说明：</p> <p>设置限制反向最低运行频率，以电机额定频率标么，即电机额定频率为 100%。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-09	转矩上限 1 数字设定	0xD109	0.0%~800.0 %	180.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明：</p> <p>设置限制输出正转矩的最大值，以电机额定转矩标么。</p> <p>补充说明：</p>							

	生效的正向转矩限幅为 d1-09 与 d1-11 较小者。																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
d1-10	转矩下限 1 数字设定	0xD10A	-800.0%~+0 .0%	-180.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>设定说明： 限制输出负转矩的最大值，以电机额定转矩标么。</p> <p>补充说明： 生效的反向转矩限幅为 d1-10 与 d1-12 较小者。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
d1-11	转矩上限 2 选择	0xD10B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 800%</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 800%	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
	0: 800%	6: 多段值	9: 通信给定														
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明： 设置正向转矩极限来源选择，以电机额定转矩标么。</p> <p>选项说明：</p> <p>0: 800% - 设定正向转矩限幅为 800%。</p> <p>2: AI1 - 设定正向转矩限幅为 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的标么值。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - 设定正向转矩限幅为 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的标么值。</p> <p>6: 多段值 - 选择正向转矩限幅为多段值来给定，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定限幅值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定正向转矩限幅，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为正向转矩限幅。</p> <p>9: 通信给定 - 正向转矩限幅由通信给定。可通过远程通信输入正向频率上限。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 正向转矩限幅由 MD-BP-M 电位器输入设定。</p> <p>其他: F 连接器 - 取决于所选 F 连接器的值。</p> <p>补充说明： 生效的正向转矩限幅为 d1-09 与 d1-11 较小者。</p>																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
d1-12	转矩下限 2	0xD10C	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-									

	选择							
	<p>数值：</p> <p>0: -800% 6: 多段值 9: 通信给定</p> <p>1: 转矩上限 2 选择值取反 7: 简易 PLC 10: MD-BP-M 电位器</p> <p>2: AI1 8: PID 其他: F 连接器</p> <p>5: HDI 脉冲设定</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置反向转矩极限来源选择，以电机额定转矩标么。</p> <p>0: -800% - 设定反向转矩限幅为-800%。</p> <p>1: 转矩上限 2 选择值取反 - 对 d1-11 转矩上限 2 选择进行取反。</p> <p>2: AI1 - 设定反向转矩限幅为 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的标么值。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - 设定反向转矩限幅为 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的标么值。</p> <p>6: 多段值 - 选择反向转矩限幅为多段值来给定，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个设定限幅值。</p> <p>7: 简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定反向转矩限幅，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。</p> <p>8: PID - 选择 PID 输出作为反向转矩限幅</p> <p>9: 通信给定 - 反向转矩限幅由通信给定。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - 反向转矩限幅由 MD-BP-M 电位器输入设定。</p> <p>其他: F 连接器 - 取决于所选 F 连接器的值。</p> <p>补充说明：</p> <p>生效的反向转矩限幅为 d1-10 与 d1-12 较小者。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-13	电动功率限幅 1	0xD10D	0.0%~1000.0 %	400.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明：</p> <p>限制电机运行在电动状态的输出功率，以电机额定功率标么。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-14	发电功率限幅 1	0xD10E	0.0%~1000.0 %	400.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明：</p> <p>限制电机运行在发电状态的输出功率，以电机额定功率标么。</p> <p>补充说明：</p> <p>由发电功率限幅 1 和发电功率限幅 2 中较小者生效。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
d1-33	电机保护设定	0xD121	见“数值”	0x0080	无符号 16 位	实时更改	扩展	-	
	数值：								
		位	名称	值					
		bit0	保留	0: 不使能 1: 使能					
		bit1	电流控制错误检测使能	0: 不使能 1: 使能					
		bit2	电机失步错误检测使能	0: 不使能 1: 使能					
		bit3	保留	0: 不使能 1: 使能					
		bit4	同步机瞬时过流保护使能	0: 不使能 1: 使能					
		bit5	飞车保护使能	0: 不使能 1: 使能					
		bit6	速度反向保护使能	0: 不使能 1: 使能					
		bit7	保留	0: 不使能 1: 使能					
		bit8	电机参数异常检查	0: 不使能 1: 使能					
		bit9	保留						
		bit10	保留						
		bit11	保留						
	bit12	保留							
	bit13	保留							
	bit14	保留							
	bit15	保留							
设定说明： 设置电机保护设定。									
选项说明： bit0: 保留 0: 不使能 1: 使能 bit1: 是否启用电机电流控制异常检测功能									

	<p>0: 不使能 1: 使能 - 使用方法见 d1-87 电流控制异常检测时间。</p> <p>bit2: 设置电机失步检测使能 0: 不使能 1: 使能 - 使用方法见 d1-84 失步故障检测时间。</p> <p>bit3: 保留 0: 不使能 1: 使能</p> <p>bit4: 设置同步机瞬时过流保护使能 0: 不使能 1: 使能 - 使用方法见 d1-50 同步机瞬时过流阈值。</p> <p>bit5: 设置飞车保护使能 0: 不使能 1: 使能 - 具体使用方法见 d1-91 异步机 SVC 飞车保护时间。</p> <p>bit6: 设置速度反向保护使能 0: 不使能 1: 使能 - 具体使用方法见 d1-41 速度反向检测时间。</p> <p>bit7: 保留 0: 不使能 1: 使能</p> <p>bit8: 设置电机参数异常检查使能 0: 不使能 1: 使能 - 判断经验参数判断电机的铭牌以及辨识参数是否存在可能异常的, 异常时会在运行后报警告, 若核实无问题, 可关闭检查。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-35	过速度保护使能	0xD123	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 不使能 1: 使能							
	设定说明: 设置电机过速度保护使能。 选项说明: 0: 不使能 1: 使能 - 当电机运行转速超过 d1-37 过速度保护阈值, 并持续 d1-36 过速度保护时间后, 报 E043.1 电机超速故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-36	过速度保护时间	0xD124	0.0s~60.0s	0.5s	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	<p>设定说明： 设置电机过速度保护时间。当电机运行转速超过 d1-37 过速度保护阈值，并持续 d1-36 过速度保护时间后，报 E043.1 电机超速故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-37	过速度保护阈值	0xD125	0.0%~50.0%	20.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置电机过速度保护阈值。当电机运行转速超过 d1-37 过速度保护阈值，并持续 d1-36 过速度保护时间后，报 E043.1 电机超速故障。</p> <p>补充说明： 百分比以电机额定转速为基准。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-38	速度偏差过大使能	0xD126	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值： 0：不使能 1：使能</p>							
	<p>设定说明： 设置速度偏差过大使能。</p> <p>选项说明： 0：不使能 1：使能 - 当电机运行转速与设定转速之间偏差超过 d1-40 速度偏差过大保护阈值，并持续 d1-39 速度偏差过大保护时间后，报 E042.1 速度偏差大故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-39	速度偏差过大保护时间	0xD127	0.0s~60.0s	1.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度偏差过大保护时间。当电机运行转速与设定转速之间偏差超过 d1-40 速度偏差过大保护阈值，并持续 d1-39 速度偏差过大保护时间后，报 E042.1 速度偏差大故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-40	速度偏差过大阈值	0xD128	0.0%~50.0%	20.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明：</p>							

	<p>设置速度偏差过大保护阈值。当电机运行转速与设定转速之间偏差超过 d1-40 速度偏差过大保护阈值，并持续 d1-39 速度偏差过大保护时间后，报 E042.1 速度偏差大故障。</p> <p>补充说明： 百分比以电机额定转速为基准。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-45	电机过载保护使能	0xD12D	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值： 0：不使能 1：使能</p>							
	<p>设定说明： 设置电机过载保护使能。当电机过载累积量达到 100%后，会电机过载(E011.1)。</p> <p>选项说明： 0：不使能 1：使能</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-46	电机过载保护系数	0xD12E	0.20~10.00	1.00	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置电机过载保护系数。</p> <p>补充说明： 1、调整电机过载计量的累计速度，增大该功能码，相同电流下，电机报过载的时间变长。 2、电机过载计量可在 LC-33 查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-47	电机过载预警系数	0xD12F	50%~100%	100%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置电机预过载保护的阈值。</p> <p>补充说明： 当 d1-45 电机过载保护使能，d1-46 电机过载保护系数设定值小于 100%，电机的过载累积量超过该值时，会报 A111.1 预过载警告。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

d1-54	过压抑制使能	0xD136	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置过压抑制使能。 选项说明： 0：不使能 1：使能 - 开启过压抑制功能后，通过限制电机的发电转矩或者实际减速速度，来抑制母线电压上升，防止过压，此时减速时间会比设定要长。 补充说明： 使用制动电阻、加装制动单元或者使用能量回馈单元时，请注意关闭此功能，否则可能引起减速时间延长。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-55	过压抑制动作电压设定	0xD137	330.0V~800.0V	770.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置过压抑制生效的母线电压。实际生效值在 d1-56 显示。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-56	过压抑制实际生效动作电压	0xD138	330.0V~800.0V	770.0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示实际生效的过压抑制母线电压动作点。当母线电压大于该值时，过压抑制功能生效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-57	过压抑制 Kp 调整	0xD139	0%~1000%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置过压抑制控制环路的比例系数。 补充说明： 实际 Kp 增益是根据环路计算得到的 Kp*过压抑制 Kp 调整系数。 增大该值会改善母线电压的动态效果，但是输出频率会产生波动。如果过压抑制状态输出频率波动较大，可以适当减少该值。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-58	过压抑制 Ki 调整	0xD13A	0%~1000%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置过压抑制控制环路的积分系数。 补充说明： 增大该值会改善母线电压的动态效果，但是输出频率会产生波动。如果过压抑制状态输出频率波动较大，可以适当减少该值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-63	欠压动作	0xD13F	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：不动作 1：欠压抑制，电压恢复后正常运行 2：保留 设定说明： 设置系统发生停电导致母线电压达到欠压抑制点时的响应动作。 选项说明： 0：不动作 1：欠压抑制，电压恢复后正常运行 - 通过电机减速回馈能量将母线维持在欠压抑制点，从而维持短时运行不停机，在此期间母线电压若恢复，电机会按加速时间恢复到目标速度。 2：保留							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-64	欠压抑制动作电压设定	0xD140	190.0V~500.0V	430.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置欠压抑制点动作电压。 补充说明： 当系统停电导致母线电压低于欠压抑制点时，变频器根据 d1-63 设置的动作做出相应动作。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-65	欠压抑制实际生效动作电压	0xD141	190.0V~500.0V	430.0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明：							

	显示实际生效的欠压抑制点动作电压。 补充说明： 设置与机型不匹配的欠压抑制电压点时内部会限制实际动作电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-66	欠压抑制 Kp 调整	0xD142	0%~1000%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置欠压抑制控制环路的比例系数。 补充说明： 设置较小的 Kp 会导致电网掉电时出现母线电压不能维持，电机还有速度情况下报欠压或过流故障。 增大该值会改善母线电压的动态效果，但是输出频率会产生波动。如果欠压抑制状态输出频率波动较大，可以适当减少该值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-67	欠压抑制 Ki 调整	0xD143	0%~1000%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置欠压抑制控制环路的积分系数。 补充说明： 设置较小的 Ki 会导致电网掉电时出现母线电压不能维持，电机还有速度情况下报欠压或过流故障。 增大该值会改善母线电压的动态效果，但是输出频率会产生波动。如果欠压抑制状态输出频率波动较大，可以适当减少该值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-78	三相缺相保 护使能	0xD14E	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置三相输出缺相电流阈值。当 d1-33 电机保护设定的 bit7 电流三相缺相检测选择使能后，当满足检测条件 d1-84 后，持续 d1-83 三相输出缺相检测时间后，报 E030.1 输出三相缺相。 补充说明： 针对同步机有效。百分比以电机额定电流为基准。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-81	三相输出缺相检测时间	0xD151	0.0s~5.0s	1.0s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置三相输出缺相检测时间。 补充说明： 当 d1-33 电机保护设定的 bit7 电流三相缺相检测选择使能后，当满足检测条件 d1-84 后，持续 d1-83 三相输出缺相检测时间后，报 E030.1 输出三相缺相。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d1-82	三相输出缺相电流阈值	0xD152	0.0%~100.0 %	10.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置三相输出缺相电流阈值。 补充说明： 针对同步机有效。百分比以电机额定电流为基准。 补充说明： 当 d1-33 电机保护设定的 bit7 电流三相缺相检测选择使能后，当满足检测条件 d1-84 后，持续 d1-83 三相输出缺相检测时间后，报 E030.1 输出三相缺相。							

d2 电机-V/f 控制

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-00	V/f 曲线类型	0xD200	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0: 直线 V/f 1: 多点 V/f 10: V/f 分离							
	设定说明： 设置 V/f 曲线模式。 选项说明： 0: 直线 V/f - 输出电压和输出频率保持恒定比例关系。 1: 多点 V/f - 输出电压和输出频率符合设置的多点曲线关系，多点曲线通过 d2-02~d2-04, d2-08~d2-10 设置。 2: V/f 分离 - 输出电压和输出频率没有相关关系，可在 d2-47~d2-53 设置具体功能。输出频率由频率源确定，而输出电压由 V/f 分离电压源确定。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

d2-01	多点曲线来源选择	0xD201	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：三点曲线 设定说明： 设置多点曲线来源选择。 选项说明： 0：三点曲线 - V/f 曲线来自于 d2-02~d2-04 以及 d2-08~d2-10 的功能码设定。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-02	多点 V/f 曲线频率点 1	0xD202	0.0Hz~d2-03	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置多点 V/f 曲线的频率点 1。							
d2-03	多点 V/f 曲线频率点 2	0xD203	d2-02~d2-04	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置多点 V/f 曲线的频率点 2。							
d2-04	多点 V/f 曲线频率点 3	0xD204	d2-03~600.0Hz	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置多点 V/f 曲线的频率点 3。							
d2-08	多点 V/f 曲线电压点 1	0xD208	0.0V~1000.0V	0.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置多点 V/f 曲线的电压点 1。							
d2-09	多点 V/f 曲线电压点 2	0xD209	0.0V~1000.0V	0.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置多点 V/f 曲线的电压点 2。							
d2-10	多点 V/f 曲线电压点 3	0xD20A	0.0V~1000.0V	0.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置多点 V/f 曲线的电压点 3。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

d2-14	手动转矩提升量	0xD20E	0.0%~100.0%	3.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置手动转矩提升量。</p> <p>补充说明： V/f 模式下，零速时的电压提升量，适当增大此电压可以改善低速时的带载能力，但设置过大也容易发生过流、过载等问题。输出频率增大到 d2-15 转矩提升截止频率后，提升电压线性降低为 0。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-15	转矩提升截止频率	0xD20F	0.0%~400.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置转矩提升截止频率。当运行频率高于此截止频率后，手动转矩提升不生效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-16	转矩提升模式	0xD210	见“数值”	2	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值： 0：手动提升 1：自动提升 2：手动+自动提升</p> <p>设定说明： 设置转矩提升模式选择。</p> <p>选项说明： 0：手动提升 - 零速时的提升量为 d2-14，速度提高后，手动提升值线性降低，至截止频率出降低为 0。 1：自动提升 - 根据电机参数自动计算提升电压量，此模式下建议辨识参数以获得最佳的效果。 2：手动+自动提升 - 最终生效的提升量为手动提升量加自动提升量的和。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-22	V/f 振荡抑制使能	0xD216	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值： 0：不使能 1：使能</p> <p>设定说明： 设置 V/f 振荡抑制是否使能。</p> <p>选项说明： 0：不使能 - 关闭 V/f 振荡抑制。 1：使能 - 电机运行时，若由于机械共振等原因引起系统振荡，通过开启振荡抑制能够改善控制效果。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-23	V/f 振荡抑制	0xD217	0%~400%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	增益							
	设定说明： 设置 V/f 振荡抑制增益。 补充说明： 调节 V/f 振荡抑制的强度，参数越大补偿作用越强，但过大容易过度补偿反而引起振荡。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-26	过流抑制使能	0xD21A	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置过流抑制使能。 选项说明： 0：不使能 1：使能 补充说明： V/f 模式下，当变频器输出电流达到 d2-27 设置的阈值后将减缓加速或者降低运行频率，保证电流不再继续上升，从而抑制过流故障的发生。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-27	过流抑制点	0xD21B	80%~300%	200%	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置触发过流抑制的电流大小。 补充说明： 百分比以电机额定电流为基准。实际生效的过流抑制点还受到 A3-05 变频器最大电流的约束，二者取较小值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-28	过流抑制 Kp	0xD21C	1%~500%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置过流抑制生效时的频率调节 Kp 参数。 补充说明： 参数越大，频率调节越快，加速跟随效果越好，但也更容易发生振荡问题。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-29	过流抑制 Ki	0xD21D	10%~1000%	100%	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置过流抑制生效时的频率调节 Ki 参数。 补充说明：							

	参数越大，频率调节越快，加速跟随效果越好，但也更容易发生振荡问题。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-35	V/f 节能控制使能	0xD223	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置 V/f 节能控制使能。 选项说明： 0：不使能 1：使能 - 开启节能控制后，可以减小异步机空载与轻载运行时的输出电流和能耗。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-36	V/f 节能控制截止频率	0xD224	20%~100%	30%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 V/f 节能控制截止频率。 补充说明： V/f 节能控制在此频率点以上才会生效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-41	滑差补偿模式	0xD229	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置滑差补偿模式。 选项说明： 0：不使能 - 无滑差补偿 1：使能 - 开启补偿模式。 补充说明： 异步机由于滑差的存在，V/f 模式带载后实际速度会产生误差，滑差补偿可根据负载大小补偿频率，改善转速精度。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-42	滑差补偿增益	0xD22A	0.0%~200.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置调节滑差补偿的频率大小。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-43	滑差补偿滤波时间	0xD22B	0.1s~10.0s	0.5s	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置滑差补偿的滤波时间。 补充说明： 滤波时间越大，滑差补偿的动态过程越慢，但更加平稳。							
d2-47	V/f 分离电压上限	0xD22F	50.0%~200.0%	100.0%	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置 V/f 分离电压上限。 补充说明： 百分比以电机额定电压为基准。							
d2-48	V/f 分离电压源	0xD230	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：功能码(d2-49)给定 6：多段值 9：通信给定 2：AI1 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器 5：HDI 脉冲设定 8：PID 其他：F 连接器							
设定说明： 设置电压和频率分离情况下的目标电压的给定通道。 选项说明： 0：数字设定 - V/f 分离电压通过数字设定，设定值为 d2-49(V/f 分离的电压数字设定)的值。 2：AI1 - V/f 分离电压通过模拟量输入端子 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的电压值。 5：HDI 脉冲设定(DI7) - V/f 分离电压通过 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与运行频率的对应关系曲线计算出对应的频率值。 6：多段值 - 选择多段值做 V/f 分离电压时，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定值。详见多段值指令模块。 7：简易 PLC - V/f 分离电压通过简易 PLC 设定，详见简易 PLC 功能描述。 8：PID - V/f 分离电压通过 PID 设定，详见 PID 功能描述。 9：通信给定 - V/f 分离电压由通信给定。可通过远程通信输入运行频率，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10：MD-BP-M 电位器 - V/f 分离电压由 MD-BP-M 电位器输入设定。 其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为速度控制方式下的 V/f 分离电压。用于常用来源之外的给定扩展。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

d2-49	V/f 分离电压 数字设定	0xD231	0V~C4-03	0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 V/f 分离的电压数字设定值。 补充说明： 当 d2-48V/f 分离电压源设置成 0 时有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-50	V/f 分离电压 加速时间	0xD232	0.0s~1000.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 V/f 分离的电压加速时间，指输出电压从 0 加速到电机额定电压所需的时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-51	V/f 分离电压 减速时间	0xD233	0.0s~1000.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 V/f 分离的电压减速时间，指输出电压从电机额定电压减速到 0 所需的时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-52	V/f 分离频率 RFG 时间选 择	0xD234	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：RFG 时间强制为零 1：预设 RFG 时间							
	设定说明： 设置 V/f 分离频率 RFG 时间选择。 选项说明： 0：RFG 时间强制为零 - 频率给定加减速时间强制为零。 1：预设 RFG 时间 - 按照正常运行设置时间加减速。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d2-53	V/f 分离停机 方式	0xD235	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：频率/电压独立减至 0 1：电压减为 0 后频率再减 2：自由停机							
	设定说明： 设置 V/f 分离停机方式。 选项说明：							

	<p>0: 频率/电压独立减至 0 - 频率/电压按照各自减速时间独立减至 0。</p> <p>1: 电压减为 0 后频率再减 - 电压按照减速时间减为 0 后, 频率再开时按照减速时间减至 0。</p> <p>2: 自由停机 - 频率/电压不走停机减速曲线, 直接自由停机。</p>
--	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

d3 电机速度控制

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-02	SVC 速度环 Kp	0xD302	0.00~100.00	5.00	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置 SVC 模式运行下的速度环比例增益参数。 补充说明: 越大速度环越强, 速度跟随效果越好, 但也更容易引起振荡。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-06	零速切换频率	0xD306	0.0%~d3-09	1.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置速度环参数的零速切换频率。 补充说明: 当设定速度低于此频率点时, 生效的速度环参数在原速度环参数的基础上用对应的修正系数调整。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-07	零速 Kp 修正系数	0xD307	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置速度环参数的零速时的比例修正系数。 补充说明: 当设定速度低于零速切换频率时, 生效的速度环比例系数用此参数调整。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-08	零速 Ti 修正系数	0xD308	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置速度环参数的零速时的积分修正系数。 补充说明: 当设定速度低于零速切换频率时, 生效的速度环积分系数用此参数调整。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-09	低速切换频率	0xD309	0.0%~d3-12	10.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	<p>设定说明： 设置速度环参数的低速切换频率。</p> <p>补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数在原速度环参数的基础上用对应的修正系数调整。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-10	低速 Kp 修正系数	0xD30A	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的低速时的比例修正系数。</p> <p>补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-11	低速 Ti 修正系数	0xD30B	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的低速时的积分修正系数。</p> <p>补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-12	高速切换频率	0xD30C	d3-09~400.0%	20.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的高速切换频率。</p> <p>补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-13	高速 Kp 修正系数	0xD30D	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的高速时的比例修正系数。</p> <p>补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

d3-14	高速 Ti 修正系数	0xD30E	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置速度环参数的高速时的积分修正系数。</p> <p>补充说明： 当实际速度低于低速切换频率时，生效的速度环参数用低速修正系数调整，当高于高速切换频率时，生效的速度环参数用高速修正系数调整。当介于低速和高速之间时，速度环修正系数线性变化。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-21	速度环自适应切换下限	0xD315	0.0%~1000.0 %	40.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置速度环自适应切换下限。</p> <p>补充说明： 速度环 Kp 自适应来源有效时，当来源的值低于 d3-21 速度环自适应切换下限时，速度环 Kp 项用 d3-24 修正，当高于 d3-22 速度环自适应切换上限时，速度环 Kp 项用 d3-23 修正。当来源值介于 d3-21 和 d3-22，Kp 修正系数也介于 d3-23 和 d3-24 之间线性变化。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-22	速度环自适应切换上限	0xD316	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置速度环自适应切换上限。</p> <p>补充说明： 速度环 Kp 自适应来源有效时，当来源的值低于 d3-21 速度环自适应切换下限时，速度环 Kp 项用 d3-24 修正，当高于 d3-22 速度环自适应切换上限时，速度环 Kp 项用 d3-23 修正。当来源值介于 d3-21 和 d3-22，Kp 修正系数也介于 d3-23 和 d3-24 之间线性变化。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-23	速度环自适应修正上限	0xD317	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置速度环自适应修正下限。</p> <p>补充说明： 速度环 Kp 自适应来源有效时，当来源的值低于 d3-21 速度环自适应切换下限时，速度环 Kp 项用 d3-23 修正，当高于 d3-22 速度环自适应切换上限时，速度环 Kp 项用 d3-24 修正。当来源值介于 d3-21 和 d3-22，Kp 修正系数也介于 d3-23 和 d3-24 之间线性变化。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-24	速度环自适应修正下限	0xD318	0.0%~1000.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明：</p>							

	设置速度环自适应修正上限。 补充说明： 速度环 Kp 自适应来源有效时，当来源的值低于 d3-21 速度环自适应切换下限时，速度环 Kp 项用 d3-23 修正，当高于 d3-22 速度环自适应切换上限时，速度环 Kp 项用 d3-24 修正。当来源值介于 d3-21 和 d3-22，Kp 修正系数也介于 d3-23 和 d3-24 之间线性变化。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-27	下垂使能	0xD31B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置速度控制的下垂功能使能。 选项说明： 0：不使能 1：使能 补充说明： 多个电机拖动同一个负载的场合，开启此功能后，可以实现多个电机之间的负荷分配。但会影响到速度精度。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-28	下垂来源	0xD31C	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：输出转矩 1：转矩设定值 2：速调输出 3：速调积分分量							
	设定说明： 设置下垂来源，下垂速度变化量=下垂来源×下垂系数×速度给定。 选项说明： 0：输出转矩 - 选择电机的实际输出转矩作为下垂来源 1：转矩设定值 - 选择电机的最终转矩设定值作为下垂来源 2：速调输出 - 选择速度环的输出作为下垂来源 3：速调积分分量 - 选择速度环的积分项作为下垂来源 补充说明： V/f 下垂控制只能选择 0							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-29	下垂系数	0xD31D	0.0%~50.0%	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置下垂系数。							

	补充说明： 下垂速度变化量=下垂来源×下垂系数×速度给定。 下垂系数设大，下垂效果越明显但是会影响速度精度，同时会造成速度振荡							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-33	积分强制使能	0xD321	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：使能 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置强制速度环的积分值。 选项说明： 0：无效 1：使能 - 开启后，速度环的积分项输出取决于 d3-34 积分强制来源以及 d3-35 积分强制数字设定。 其他：B 连接器 - 通过 B 连接器的值决定是否开启速度环积分强制功能。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-34	积分强制来源	0xD322	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：数字设定 2：AI1 5：HDI 脉冲设定 6：多段值 7：简易 PLC 8：PID 9：通信给定 10：MD-BP-M 电位器 其他：F 连接器							
	设定说明： 设置速度环积分强制值的来源。 选项说明： 0：功能码(d3-35)给定 2：AI1 - 设定积分强制来源为 AI1 输入，AI1 端子输入电流或电压信号，根据设定 AI 曲线来计算出对应的强制值。 5：HDI 脉冲设定 - 设定积分强制来源为 DI4 端子脉冲频率来给定，根据脉冲频率与设定频率的对应关系曲线计算出对应的强制值。 6：多段值 - 选择积分强制来源为多段值来给定，需要通过数字量输入 DI 端子的不同状态组合，对应不同的设定频率值。4 个多段值端子，可以组合为 16 种状态，这 16 个状态对应 16 个强制值。 7：简易 PLC - 简易 PLC 是可以进行运行时间和加减速时间控制的多段值运行指令。通过多段值参数设定积分强制来源，简易 PLC 模块设置每段频率的运行时间和加减速时间，最多可以设置 16 段速。 8：PID - 选择了 PID 作为积分强制来源。PID 控制是过程控制的一种常用方法，通过对被控量的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。 9：通信给定 - 积分强制值由通信方式给定。可通过通信输入正向频率上限，适用于远距离控制或多台设备系统集中控制等场合。 10：MD-BP-M 电位器 - 积分强制值由 MD-BP-M 电位器输入设定。							

	其他：F 连接器 - 通过设置一个浮点连接器的功能码编号，读取该连接器的值作为积分强制值给定。用于常用来源之外的给定扩展。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-35	积分强制数字设定	0xD323	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置速度环积分强制值的大小。 补充说明： 当 d3-33 积分强制使能并且 d3-34 积分强制来源选择数字设定后，速度环积分项的输出来自于此功能码的设定值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-38	加速转矩前馈使能	0xD326	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置前馈转矩使能。速度模式下，前馈转矩使能后，可以显著改善加速的跟随效果。 补充说明： 为了保证前馈效果，需要完整辨识或者惯量辨识。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-39	加速转矩前馈系数	0xD327	0.0%~6553.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置前馈转矩的大小。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-40	加速转矩前馈加速度来源	0xD328	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：RFG 给定 1：自动计算 其他：F 连接器							
	设定说明： 设置前馈转矩计算来源。 选项说明： 0：RFG 给定 - 是设定速度经过了 RFG 模块，使用此选项即可获得较佳的效果。 1：自动计算速度 - 给定来源若不经 RFG 模块，需要选择自动计算模式。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

d3-46	设定频率滤波时间	0xD32E	0.0ms~100.0ms	0.0ms	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置矢量控制下设定频率的滤波时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-47	反馈频率滤波时间	0xD32F	0.0ms~100.0ms	0.0ms	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置矢量控制下反馈频率的滤波时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-48	设定力矩电流低通滤波时间	0xD330	0.0ms~100.0ms	0.0ms	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置力矩电流设定的滤波时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-55	抗负载扰动使能	0xD337	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置抗负载扰动是否生效。可有效降低负载扰动下的速度波动。 选项说明： 0：不使能 1：使能							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-57	抗负载扰动带宽	0xD339	0.00Hz~300.00Hz	0.00Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置抗负载扰动带宽。 补充说明： 对带宽以内频率的负载扰动可以有效抑制，设置过大容易引起振荡问题。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d3-58	抗负载扰动系数	0xD33A	0.0%~1000.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置抗负载扰动转矩补偿系数。							

d4 电机电流控制

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d4-00	电流环 d 轴 Kp 系数	0xD400	1%~1000%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	实时生效
	设定说明： 设置电流环 d 轴 Kp 系数。 补充说明： 参数设置越强，转矩响应越快，但过强可能会引起电流振荡。							
d4-01	电流环 d 轴 Ki 系数	0xD401	1%~1000%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	实时生效
	设定说明： 设置电流环 d 轴 Ki 系数。 补充说明： 参数设置越强，转矩响应越快，但过强可能会引起电流振荡。							
d4-02	电流环 q 轴 Kp 系数	0xD402	1%~1000%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	实时生效
	设定说明： 设置电流环 q 轴 Kp 系数。 补充说明： 参数设置越强，转矩响应越快，但过强可能会引起电流振荡。							
d4-03	电流环 q 轴 Ki 系数	0xD403	1%~1000%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	实时生效
	设定说明： 设置电流环 q 轴 Ki 系数。 补充说明： 参数设置越强，转矩响应越快，但过强可能会引起电流振荡。							

d5 电机励磁控制

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d5-03	额定磁通调 整系数	0xD503	50.0%~200.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	<p>设定说明： 设置异步机的磁通调整系数。</p> <p>补充说明： 用于调整异步机运行磁通，减小该值将使电机处于欠励磁状态；增大该值将使电机处于过励磁状态。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d5-17	去磁电流量幅	0xD511	0%~500%	300%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置限制同步机去磁电流范围，避免引起过载等故障。</p> <p>补充说明： 设定值为相对于电机额定电流百分比。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d5-25	异步机节能控制使能	0xD519	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值： 0：不使能 1：使能</p> <p>设定说明： 设置矢量模式下异步机节能控制使能。</p> <p>选项说明： 0：不使能 - 关闭节能控制。 1：使能 - 打开节能控制。</p> <p>补充说明： 开启后，可降低空载或轻载模式下的电流大小。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
d5-28	异步机节能控制磁通下限	0xD51C	10.0%~100.0%	50.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置异步机节能控制的磁通下限。</p> <p>补充说明： 节能控制允许的最小磁通，该值越小，空载时的节能效果越明显，但是会影响加载后的动态响应。</p>							

E 输入输出参数

E0 DI

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-00	DI1 端子功能选择	0xE000	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：无功能 1：端子启停模块 A_IN1 2：端子启停模块 A_IN2 3：端子启停模块 A_IN3 4：端子启停模块 A 点动 1(JOG1) 5：端子启停模块 A 点动 2(JOG2) 6：频率 UP 调节 7：频率 DOWN 调节 8：自由停机 9：故障复位(RESET) 10：运行暂停(端子控制) 11：外部故障常开输入 12：多段值端子 1 13：多段值端子 2 14：多段值端子 3 15：多段值端子 4 16：加减速选择端子 1 17：加减速选择端子 2 19：UP/DOWN 调节量清零 21：加减速禁止 22：PID 暂停 23：简易 PLC 状态复位 29：转矩控制禁止 30：脉冲频率输入(仅 DI4 生效) 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：外部停机端子 1 38：PID 积分暂停 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/转矩控制选择 47：紧急停机 49：减速直流制动 50：本次运行时间清零 61：端子启停模块 B_IN1 62：端子启停模块 B_IN2 63：端子启停模块 B_IN3 64：端子启停模块 B 点动 1(JOG1) 65：端子启停模块 B 点动 2(JOG2) 66：强制本地控制 67：强制端子控制 68：强制通信控制 69：强制自定义控制 70：控制通道选择 71：设定通道选择 72：端子模块 A/B 选择 77：运行使能(所有模式) 78：正向运行允许 79：负向运行允许 80：RFG 输入置零							
	设定说明： 设置 DI1 端子功能，若无特殊说明，对应端子功能为电平触发。 选项说明： 0：无功能 - DI 端子无任何功能。 1：端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。 2：端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。 3：端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。 4：端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1，端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行，运行频率与方向由点动 1 频率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效) 5：端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2，端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行，运行频率与方向由点动 2 频率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效) 6：频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效，频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键，端子无效相当于松开递增							

键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机- 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子无效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进

行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态，即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间)，也会紧急停止。与一般的减速停机不同，在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子，如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态，变频器也不会启动，需先断开运行端子后再次输入端子运行指令，变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时，变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率)，然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0)，端子有效，本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0)，即使端子有效，本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3，功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1，端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行，运行频率与方向由点动 1 频率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2，端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行，运行频率与方向由点动 2 频率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。

69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。

70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时，选择通道 1；端子有效时，选择通道 2。

71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时，选择设定通道 1；端子有效时，选择设定通道 2。

72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时，选择通道 1；端子有效时，选择通道 2。

76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用，可通过这两个端子的 4 种状态，实现 4 种电机参数的选择。

77: 运行使能 - 端子有效时，允许变频器运行；端子无效时，不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。

78: 正向运行允许 - 端子有效时，频率给定允许为正值；端子无效时，频率给定正值时，以 0Hz 运行。

79: 负向运行允许 - 端子有效时，频率给定允许为负值；端子无效时，频率给定负值时，以 0Hz 运行。

80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时，变频器以给定频率运行；端子无效时，目标给定频率置零，以 0Hz 运行。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-01	DI2 端子功能选择	0xE001	见“数值”	4	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0: 无功能 1: 端子启停模块 A_IN1 2: 端子启停模块 A_IN2 3: 端子启停模块 A_IN3 4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) 5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) 6: 频率 UP 调节 7: 频率 DOWN 调节 8: 自由停机 9: 故障复位(RESET) 19: UP/DOWN 调节量清零 21: 加减速禁止 22: PID 暂停 23: 简易 PLC 状态复位 29: 转矩控制禁止 30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效) 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 50: 本次运行时间清零 61: 端子启停模块 B_IN1 62: 端子启停模块 B_IN2 63: 端子启停模块 B_IN3 64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) 65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) 66: 强制本地控制 67: 强制端子控制 68: 强制通信控制 69: 强制自定义控制							

10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	

设定说明:
设置 DI2 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。

选项说明:

0: 无功能 - DI 端子无任何功能。

1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机 - 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效

时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子无效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。

69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。

70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。

72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

	<p>76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。</p> <p>77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。</p> <p>78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。</p>																																																													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																																						
E0-02	DI3 端子功能选择	0xE002	见“数值”	9	无符号 16 位	停机更改	标准	-																																																						
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> <tr> <td>6: 频率 UP 调节</td> <td>32: 立即直流制动</td> <td>66: 强制本地控制</td> </tr> <tr> <td>7: 频率 DOWN 调节</td> <td>33: 外部故障常闭输入</td> <td>67: 强制端子控制</td> </tr> <tr> <td>8: 自由停机</td> <td>34: 频率修改使能</td> <td>68: 强制通信控制</td> </tr> <tr> <td>9: 故障复位(RESET)</td> <td>35: PID 作用方向取反</td> <td>69: 强制自定义控制</td> </tr> <tr> <td>10: 运行暂停(端子控制)</td> <td>36: 外部停机端子 1</td> <td>70: 控制通道选择</td> </tr> <tr> <td>11: 外部故障常开输入</td> <td>38: PID 积分暂停</td> <td>71: 设定通道选择</td> </tr> <tr> <td>12: 多段值端子 1</td> <td>43: PID 参数切换</td> <td>72: 端子模块 A/B 选择</td> </tr> <tr> <td>13: 多段值端子 2</td> <td>44: 用户自定义故障 1</td> <td>77: 运行使能(所有模式)</td> </tr> <tr> <td>14: 多段值端子 3</td> <td>45: 用户自定义故障 2</td> <td>78: 正向运行允许</td> </tr> <tr> <td>15: 多段值端子 4</td> <td>46: 速度控制/转矩控制选择</td> <td>79: 负向运行允许</td> </tr> <tr> <td>16: 加减速选择端子 1</td> <td>47: 紧急停机</td> <td>80: RFG 输入置零</td> </tr> <tr> <td>17: 加减速选择端子 2</td> <td>49: 减速直流制动</td> <td></td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)	6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制	7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制	8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制	9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制	10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择	11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择	12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择	13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)	14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许	15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许	16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零	17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	
	0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																																																											
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																																																												
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																																																												
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																																																												
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																																																												
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																																																												
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制																																																												
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制																																																												
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制																																																												
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制																																																												
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择																																																												
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择																																																												
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择																																																												
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)																																																												
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许																																																												
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许																																																												
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零																																																												
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动																																																													
<p>设定说明:</p> <p>设置 DI3 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 无功能 - DI 端子无任何功能。</p> <p>1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p> <p>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p>																																																														

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机- 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子无效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

	<p>47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。</p> <p>49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。</p> <p>50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。</p> <p>61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p> <p>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p> <p>66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。</p> <p>67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。</p> <p>68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。</p> <p>69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。</p> <p>70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。</p> <p>72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。</p> <p>77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。</p> <p>78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定正值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定负值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。</p>																																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																										
E0-03	DI4 端子功能选择	0xE003	见“数值”	12	无符号 16 位	停机更改	标准	-																										
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> <tr> <td>6: 频率 UP 调节</td> <td>32: 立即直流制动</td> <td>66: 强制本地控制</td> </tr> <tr> <td>7: 频率 DOWN 调节</td> <td>33: 外部故障常闭输入</td> <td>67: 强制端子控制</td> </tr> <tr> <td>8: 自由停机</td> <td>34: 频率修改使能</td> <td>68: 强制通信控制</td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)	6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制	7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制	8: 自由停机	34: 频率修改使能
0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																																
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																																
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																																
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																																
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																																
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																																
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制																																
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制																																
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制																																

9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	

设定说明:

设置 DI4 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。

选项说明:

0: 无功能 - DI 端子无任何功能。

1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机 - 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

- 22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。
- 23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。
- 29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。
- 30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。
- 32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。
- 33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子有效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。
- 34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。
- 35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。
- 36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。
- 38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。
- 43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。
- 44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。
- 45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。
- 46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。
- 47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。
- 49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。
- 50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。
- 61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
- 62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
- 63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
- 64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)
- 65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)
- 66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。
- 67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。
- 68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。
- 69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。
- 70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。
- 71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。

	<p>72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。</p> <p>77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。</p> <p>78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。</p>																																																													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																																						
E0-04	DI5 端子功能选择 (MD600A)	0xE004	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-																																																						
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> <tr> <td>6: 频率 UP 调节</td> <td>32: 立即直流制动</td> <td>66: 强制本地控制</td> </tr> <tr> <td>7: 频率 DOWN 调节</td> <td>33: 外部故障常闭输入</td> <td>67: 强制端子控制</td> </tr> <tr> <td>8: 自由停机</td> <td>34: 频率修改使能</td> <td>68: 强制通信控制</td> </tr> <tr> <td>9: 故障复位(RESET)</td> <td>35: PID 作用方向取反</td> <td>69: 强制自定义控制</td> </tr> <tr> <td>10: 运行暂停(端子控制)</td> <td>36: 外部停机端子 1</td> <td>70: 控制通道选择</td> </tr> <tr> <td>11: 外部故障常开输入</td> <td>38: PID 积分暂停</td> <td>71: 设定通道选择</td> </tr> <tr> <td>12: 多段值端子 1</td> <td>43: PID 参数切换</td> <td>72: 端子模块 A/B 选择</td> </tr> <tr> <td>13: 多段值端子 2</td> <td>44: 用户自定义故障 1</td> <td>77: 运行使能(所有模式)</td> </tr> <tr> <td>14: 多段值端子 3</td> <td>45: 用户自定义故障 2</td> <td>78: 正向运行允许</td> </tr> <tr> <td>15: 多段值端子 4</td> <td>46: 速度控制/转矩控制选择</td> <td>79: 负向运行允许</td> </tr> <tr> <td>16: 加减速选择端子 1</td> <td>47: 紧急停机</td> <td>80: RFG 输入置零</td> </tr> <tr> <td>17: 加减速选择端子 2</td> <td>49: 减速直流制动</td> <td></td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)	6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制	7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制	8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制	9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制	10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择	11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择	12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择	13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)	14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许	15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许	16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零	17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	
	0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																																																											
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																																																												
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																																																												
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																																																												
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																																																												
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																																																												
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制																																																												
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制																																																												
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制																																																												
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制																																																												
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择																																																												
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择																																																												
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择																																																												
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)																																																												
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许																																																												
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许																																																												
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零																																																												
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动																																																													
<p>设定说明:</p> <p>设置 DI5 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 无功能 - DI 端子无任何功能。</p> <p>1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p>																																																														

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机- 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子有效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效

时,控制方式为转矩模式;端子无效时,控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为1,端子有效时,控制方式为速度模式;端子无效时,控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时,变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态,即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间),也会紧急停止。与一般的减速停机不同,在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子,如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态,变频器也不会启动,需先断开运行端子后再次输入端子运行指令,变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时,变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率),然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0),端子有效,本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0),即使端子有效,本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1,功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2,功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3,功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1,端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行,运行频率与方向由点动 1 频率决定,默认为正频率,一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2,端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行,运行频率与方向由点动 2 频率决定,默认为正频率,一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。

69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。

70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时,选择通道 1;端子有效时,选择通道 2。

71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时,选择设定通道 1;端子有效时,选择设定通道 2。

72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时,选择通道 1;端子有效时,选择通道 2。

76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用,可通过这两个端子的 4 种状态,实现 4 种电机参数的选择。

77: 运行使能 - 端子有效时,允许变频器运行;端子无效时,不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。

78: 正向运行允许 - 端子有效时,频率给定允许为正值;端子无效时,频率给定为正值时,以 0Hz 运行。

79: 负向运行允许 - 端子有效时,频率给定允许为负值;端子无效时,频率给定为负值时,以 0Hz 运行。

80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时,变频器以给定频率运行;端子无效时,目标给定频率置零,以 0Hz 运行。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-10	虚拟 VDI1 端子功能选择	0xE00A	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值: 0: 无功能 1: 端子启停模块 A_IN1 2: 端子启停模块 A_IN2 3: 端子启停模块 A_IN3 4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) 5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) 6: 频率 UP 调节 19: UP/DOWN 调节量清零 21: 加减速禁止 22: PID 暂停 23: 简易 PLC 状态复位 29: 转矩控制禁止 30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效) 32: 立即直流制动 50: 本次运行时间清零 61: 端子启停模块 B_IN1 62: 端子启停模块 B_IN2 63: 端子启停模块 B_IN3 64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) 65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) 66: 强制本地控制							

7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	

设定说明:

设置 VDI1 端子功能,若无特殊说明,对应端子功能为电平触发。

选项说明:

0: 无功能 - DI 端子无任何功能。

1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机- 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

- 21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。
- 22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。
- 23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。
- 29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。
- 30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。
- 32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。
- 33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子有效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。
- 34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。
- 35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。
- 36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。
- 38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。
- 43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。
- 44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。
- 45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。
- 46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。
- 47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。
- 49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。
- 50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。
- 61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
- 62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
- 63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
- 64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)
- 65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)
- 66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。
- 67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。
- 68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。
- 69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。

	<p>70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。</p> <p>72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。</p> <p>77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。</p> <p>78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。</p>																																																													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																																						
E0-11	虚拟 VDI2 端子功能选择	0xE00B	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																																																						
	数值:																																																													
	<table border="0"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> <tr> <td>6: 频率 UP 调节</td> <td>32: 立即直流制动</td> <td>66: 强制本地控制</td> </tr> <tr> <td>7: 频率 DOWN 调节</td> <td>33: 外部故障常闭输入</td> <td>67: 强制端子控制</td> </tr> <tr> <td>8: 自由停机</td> <td>34: 频率修改使能</td> <td>68: 强制通信控制</td> </tr> <tr> <td>9: 故障复位(RESET)</td> <td>35: PID 作用方向取反</td> <td>69: 强制自定义控制</td> </tr> <tr> <td>10: 运行暂停(端子控制)</td> <td>36: 外部停机端子 1</td> <td>70: 控制通道选择</td> </tr> <tr> <td>11: 外部故障常开输入</td> <td>38: PID 积分暂停</td> <td>71: 设定通道选择</td> </tr> <tr> <td>12: 多段值端子 1</td> <td>43: PID 参数切换</td> <td>72: 端子模块 A/B 选择</td> </tr> <tr> <td>13: 多段值端子 2</td> <td>44: 用户自定义故障 1</td> <td>77: 运行使能(所有模式)</td> </tr> <tr> <td>14: 多段值端子 3</td> <td>45: 用户自定义故障 2</td> <td>78: 正向运行允许</td> </tr> <tr> <td>15: 多段值端子 4</td> <td>46: 速度控制/转矩控制选择</td> <td>79: 负向运行允许</td> </tr> <tr> <td>16: 加减速选择端子 1</td> <td>47: 紧急停机</td> <td>80: RFG 输入置零</td> </tr> <tr> <td>17: 加减速选择端子 2</td> <td>49: 减速直流制动</td> <td></td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)	6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制	7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制	8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制	9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制	10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择	11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择	12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择	13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)	14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许	15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许	16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零	17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	
	0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																																																											
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																																																												
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																																																												
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																																																												
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																																																												
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																																																												
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制																																																												
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制																																																												
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制																																																												
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制																																																												
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择																																																												
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择																																																												
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择																																																												
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)																																																												
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许																																																												
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许																																																												
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零																																																												
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动																																																													
<p>设定说明:</p> <p>设置 VDI2 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 无功能 - DI 端子无任何功能。</p> <p>1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频</p>																																																														

率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2，端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行，运行频率与方向由点动 2 频率决定，默认为正频率，一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效，频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键，端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效，频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键，端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机- 变频器通过停止输出来停机，相当于电动机的电源被切断，拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出，负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时，与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时，变频器进行减速停机，所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后，变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时，变频器正常，端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后，变频器报故障 E015.1，变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态，实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景：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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间，通过这两个端子的 4 种状态，可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频，加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间；减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定)，减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时，端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值)，使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时，变频器维持当前运行频率，不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停，维持当前输出。端子有效时，变频器维持当前的 PID 输出，不再进行 PID 调节，端子失效时，PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时，使变频器简易 PLC 恢复到初始状态，即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式，端子有效时，变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换；端子无效时，恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效，DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI)，接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时，变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流，形成静止磁场，此时电动机处于能耗制动状态，转子切割该静止磁场而产生制动转矩，使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时，相当于外部故障输入信号；端子无效时，变频器正常。当外部信号送给变频器后，变频器报故障 E015.2，变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时，则 RFG 输入频率允许修改；端子无效时，则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时，PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时，使变频器停机，相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时，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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1)，若端子无效，PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值；若端子有效，PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时，变频器报故障 E027.1，变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时，变频器报故障 E027.2，变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

	<p>46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。</p> <p>47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。</p> <p>49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。</p> <p>50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。</p> <p>61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p> <p>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)</p> <p>66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。</p> <p>67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。</p> <p>68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。</p> <p>69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。</p> <p>70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。</p> <p>72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。</p> <p>77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。</p> <p>78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。</p>																								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
E0-12	虚拟 VDI3 端子功能选择	0xE00C	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																	
	<p>数值:</p> <table border="0" data-bbox="297 1701 1474 1957"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)
0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																							
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																							
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																							
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																							
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																							
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																							

6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	

设定说明:

设置 VDI3 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。

选项说明:

0: 无功能 - DI 端子无任何功能。

1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机 - 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增

键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子有效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。

	<p>69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。</p> <p>70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。</p> <p>72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。</p> <p>77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。</p> <p>78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。</p>																																																													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																																						
E0-13	虚拟 VDI4 端子功能选择	0xE00D	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																																																						
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> <tr> <td>6: 频率 UP 调节</td> <td>32: 立即直流制动</td> <td>66: 强制本地控制</td> </tr> <tr> <td>7: 频率 DOWN 调节</td> <td>33: 外部故障常闭输入</td> <td>67: 强制端子控制</td> </tr> <tr> <td>8: 自由停机</td> <td>34: 频率修改使能</td> <td>68: 强制通信控制</td> </tr> <tr> <td>9: 故障复位(RESET)</td> <td>35: PID 作用方向取反</td> <td>69: 强制自定义控制</td> </tr> <tr> <td>10: 运行暂停(端子控制)</td> <td>36: 外部停机端子 1</td> <td>70: 控制通道选择</td> </tr> <tr> <td>11: 外部故障常开输入</td> <td>38: PID 积分暂停</td> <td>71: 设定通道选择</td> </tr> <tr> <td>12: 多段值端子 1</td> <td>43: PID 参数切换</td> <td>72: 端子模块 A/B 选择</td> </tr> <tr> <td>13: 多段值端子 2</td> <td>44: 用户自定义故障 1</td> <td>77: 运行使能(所有模式)</td> </tr> <tr> <td>14: 多段值端子 3</td> <td>45: 用户自定义故障 2</td> <td>78: 正向运行允许</td> </tr> <tr> <td>15: 多段值端子 4</td> <td>46: 速度控制/转矩控制选择</td> <td>79: 负向运行允许</td> </tr> <tr> <td>16: 加减速选择端子 1</td> <td>47: 紧急停机</td> <td>80: RFG 输入置零</td> </tr> <tr> <td>17: 加减速选择端子 2</td> <td>49: 减速直流制动</td> <td></td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)	6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制	7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制	8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制	9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制	10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择	11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择	12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择	13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)	14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许	15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许	16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零	17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	
	0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																																																											
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																																																												
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																																																												
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																																																												
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																																																												
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																																																												
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制																																																												
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制																																																												
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制																																																												
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制																																																												
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择																																																												
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择																																																												
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择																																																												
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)																																																												
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许																																																												
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许																																																												
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零																																																												
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动																																																													
<p>设定说明:</p> <p>设置 VDI4 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 无功能 - DI 端子无任何功能。</p> <p>1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p>																																																														

4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机 - 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子有效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。

69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。

70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。

72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。

77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。

78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。

79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。

80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-14	虚拟 VDI5 端子功能选择	0xE00E	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值: 0: 无功能 1: 端子启停模块 A_IN1 2: 端子启停模块 A_IN2 3: 端子启停模块 A_IN3 4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) 19: UP/DOWN 调节量清零 21: 加减速禁止 22: PID 暂停 23: 简易 PLC 状态复位 29: 转矩控制禁止 50: 本次运行时间清零 61: 端子启停模块 B_IN1 62: 端子启停模块 B_IN2 63: 端子启停模块 B_IN3 64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)							

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	

设定说明:

设置 VDI5 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。

选项说明:

0: 无功能 - DI 端子无任何功能。

1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。

7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。

8: 自由停机 - 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。

9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。

10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。

11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。

16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。

19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值

21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。

22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。

23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。

29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。

30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。

32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。

33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子有效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。

35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。

36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。

38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。

43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

	<p>68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。</p> <p>69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。</p> <p>70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。</p> <p>72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。</p> <p>76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。</p> <p>77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。</p> <p>78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。</p> <p>80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。</p>																																																													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																																						
E0-15	虚拟 VDI6 端子功能选择	0xE00F	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																																																						
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无功能</td> <td>19: UP/DOWN 调节量清零</td> <td>50: 本次运行时间清零</td> </tr> <tr> <td>1: 端子启停模块 A_IN1</td> <td>21: 加减速禁止</td> <td>61: 端子启停模块 B_IN1</td> </tr> <tr> <td>2: 端子启停模块 A_IN2</td> <td>22: PID 暂停</td> <td>62: 端子启停模块 B_IN2</td> </tr> <tr> <td>3: 端子启停模块 A_IN3</td> <td>23: 简易 PLC 状态复位</td> <td>63: 端子启停模块 B_IN3</td> </tr> <tr> <td>4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)</td> <td>29: 转矩控制禁止</td> <td>64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)</td> </tr> <tr> <td>5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)</td> <td>30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)</td> <td>65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)</td> </tr> <tr> <td>6: 频率 UP 调节</td> <td>32: 立即直流制动</td> <td>66: 强制本地控制</td> </tr> <tr> <td>7: 频率 DOWN 调节</td> <td>33: 外部故障常闭输入</td> <td>67: 强制端子控制</td> </tr> <tr> <td>8: 自由停机</td> <td>34: 频率修改使能</td> <td>68: 强制通信控制</td> </tr> <tr> <td>9: 故障复位(RESET)</td> <td>35: PID 作用方向取反</td> <td>69: 强制自定义控制</td> </tr> <tr> <td>10: 运行暂停(端子控制)</td> <td>36: 外部停机端子 1</td> <td>70: 控制通道选择</td> </tr> <tr> <td>11: 外部故障常开输入</td> <td>38: PID 积分暂停</td> <td>71: 设定通道选择</td> </tr> <tr> <td>12: 多段值端子 1</td> <td>43: PID 参数切换</td> <td>72: 端子模块 A/B 选择</td> </tr> <tr> <td>13: 多段值端子 2</td> <td>44: 用户自定义故障 1</td> <td>77: 运行使能(所有模式)</td> </tr> <tr> <td>14: 多段值端子 3</td> <td>45: 用户自定义故障 2</td> <td>78: 正向运行允许</td> </tr> <tr> <td>15: 多段值端子 4</td> <td>46: 速度控制/转矩控制选择</td> <td>79: 负向运行允许</td> </tr> <tr> <td>16: 加减速选择端子 1</td> <td>47: 紧急停机</td> <td>80: RFG 输入置零</td> </tr> <tr> <td>17: 加减速选择端子 2</td> <td>49: 减速直流制动</td> <td></td> </tr> </table>								0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零	1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1	2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2	3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3	4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)	5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)	6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制	7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制	8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制	9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制	10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择	11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择	12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择	13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)	14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许	15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许	16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零	17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动	
	0: 无功能	19: UP/DOWN 调节量清零	50: 本次运行时间清零																																																											
1: 端子启停模块 A_IN1	21: 加减速禁止	61: 端子启停模块 B_IN1																																																												
2: 端子启停模块 A_IN2	22: PID 暂停	62: 端子启停模块 B_IN2																																																												
3: 端子启停模块 A_IN3	23: 简易 PLC 状态复位	63: 端子启停模块 B_IN3																																																												
4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1)	29: 转矩控制禁止	64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1)																																																												
5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2)	30: 脉冲频率输入(仅 DI4 生效)	65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2)																																																												
6: 频率 UP 调节	32: 立即直流制动	66: 强制本地控制																																																												
7: 频率 DOWN 调节	33: 外部故障常闭输入	67: 强制端子控制																																																												
8: 自由停机	34: 频率修改使能	68: 强制通信控制																																																												
9: 故障复位(RESET)	35: PID 作用方向取反	69: 强制自定义控制																																																												
10: 运行暂停(端子控制)	36: 外部停机端子 1	70: 控制通道选择																																																												
11: 外部故障常开输入	38: PID 积分暂停	71: 设定通道选择																																																												
12: 多段值端子 1	43: PID 参数切换	72: 端子模块 A/B 选择																																																												
13: 多段值端子 2	44: 用户自定义故障 1	77: 运行使能(所有模式)																																																												
14: 多段值端子 3	45: 用户自定义故障 2	78: 正向运行允许																																																												
15: 多段值端子 4	46: 速度控制/转矩控制选择	79: 负向运行允许																																																												
16: 加减速选择端子 1	47: 紧急停机	80: RFG 输入置零																																																												
17: 加减速选择端子 2	49: 减速直流制动																																																													
<p>设定说明:</p> <p>设置 VDI6 端子功能, 若无特殊说明, 对应端子功能为电平触发。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: 无功能 - DI 端子无任何功能。</p> <p>1: 端子启停模块 A_IN1 - 端子模块 A 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p> <p>2: 端子启停模块 A_IN2 - 端子模块 A 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。</p>																																																														

- 3: 端子启停模块 A_IN3 - 端子模块 A 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。
- 4: 端子启停模块 A 点动 1(JOG1) - 端子模块 A 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)
- 5: 端子启停模块 A 点动 2(JOG2) - 端子模块 A 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)
- 6: 频率 UP 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递增指令。端子有效相当于一直按着递增键, 端子无效相当于松开递增键。
- 7: 频率 DOWN 调节 - 主频率源为数字设定时有效, 频率递减指令。端子有效相当于一直按着递减键, 端子无效相当于松开递减键。
- 8: 自由停机- 变频器通过停止输出来停机, 相当于电动机的电源被切断, 拖动系统处于自由制动状态。端子有效后变频器立即中止输出, 负载按照机械惯性自由停止。
- 9: 故障复位(RESET) - 对变频器的故障进行复位(上升沿触发)。端子有效时, 与键盘上的 STOP/RES 键功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。
- 10: 运行暂停 - 端子有效时, 变频器进行减速停机, 所有运行参数均被记忆(如 PLC 参数、PID 参数)。端子无效后, 变频器恢复之前所记忆的运行状态。(命令源为端子控制时有效)。
- 11: 外部故障常开输入 - 端子有效时, 变频器正常, 端子无效时相当于外部故障信号。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.1, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。
- 12~15: 多段值端子 1~4 - 变频器选择多段值作为主频率。可通过这四个端子的 16 种状态, 实现 16 段速度或者 16 个指令的设定。应用场景: 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。
- 16~17: 加减速选择端子 1~2 - 变频器提供四组加减速时间, 通过这两个端子的 4 种状态, 可实现 4 组加减速时间的切换。加速时间指变频器从零频, 加速到加减速基准频率(F0-46 确定)所需时间; 减速时间指变频器从加减速基准频率(F0-46 确定), 减速到零频所需时间。
- 19: UP/DOWN 调节量清零 - 当主频率来源为数字设定时, 端子有效时可清除已设置的频率值(该频率值是指通过键盘上递增键、递减键或者端子 UP/端子 DOWN 所设置的频率值), 使给定频率恢复到 b5-01 或 b6-01 设定的值
- 21: 加减速禁止 - 禁止变频器运行过程中进行频率调整(停机命令除外)。端子有效时, 变频器维持当前运行频率, 不受外部输入频率变化的影响。
- 22: PID 暂停 - PID 计算暂停, 维持当前输出。端子有效时, 变频器维持当前的 PID 输出, 不再进行 PID 调节, 端子失效时, PID 根据当前输出继续进行计算。
- 23: 简易 PLC 状态复位 - 端子有效时, 使变频器简易 PLC 恢复到初始状态, 即 PLC 第一段设定值。
- 29: 转矩控制禁止 - 当变频器工作在转矩模式, 端子有效时, 变频器进行转矩控制模式到速度控制模式的切换; 端子无效时, 恢复到转矩控制模式。
- 30: 脉冲频率输入 - 只有 DI4 设置此功能有效, DI4 可作为高速数字量输入端子(HDI), 接收脉冲信号。
- 32: 立即直流制动 - 端子有效时, 变频器直接切换到直流制动状态。直流制动是指变频器向异步电动机定子绕组中通入直流, 形成静止磁场, 此时电动机处于能耗制动状态, 转子切割该静止磁场而产生制动转矩, 使电动机迅速停止。
- 33: 外部故障常闭输入 - 端子有效时, 相当于外部故障输入信号; 端子有效时, 变频器正常。当外部信号送给变频器后, 变频器报故障 E015.2, 变频器会根据 H1-02(故障保护动作选择)的设定值进行处理。
- 34: 频率修改使能 - 端子有效时, 则 RFG 输入频率允许修改; 端子无效时, 则禁止修改 RFG 输入频率。
- 35: PID 作用方向取反 - 端子有效时, PID 作用方向与 P2-01(PID 作用方向)设定的方向相反。
- 36: 外部停机端子 1 - 端子有效时, 使变频器停机, 相当于键盘上 STOP/RES 键的功能。
- 38: PID 积分暂停 - 端子有效时, 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。
- 43: PID 参数切换 - 当 PID 参数切换条件设置为“通过 DI 端子切换”时(P2-11=1), 若端子无效, PID 参数使用 P2-14~P2-16(比例增益 Kp1、积分时间 Ti1、微分时间 Td1)的设定值; 若端子有效, PID 参数使用 P2-17~P2-19(比例增益 Kp2、积分时间 Ti2、微分时间 Td2)的设定值。

44: 用户自定义故障 1 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.1, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

45: 用户自定义故障 2 - 端子有效时, 变频器报故障 E027.2, 变频器会根据 H1-04(故障保护动作选择)的设定值进行处理。

46: 速度控制/转矩控制选择 - 变频器在转矩控制与速度控制模式之间切换。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 0, 端子有效时, 控制方式为转矩模式; 端子无效时, 控制方式为速度模式。F0-02(速度/转矩控制方式)设置为 1, 端子有效时, 控制方式为速度模式; 端子无效时, 控制方式为转矩模式。

47: 紧急停机 - 端子有效时, 变频器按照 b7-34(快速停机减速时间)减速, V/f 模式急停减速时间为 0s 时按照最小单位时间进行减速。该输入端子无需持续处于闭合状态, 即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间(大于滤波时间和延迟时间), 也会紧急停止。与一般的减速停机不同, 在经过紧急停止减速时间后断开紧急停机输入端子, 如果此时变频器端子运行信号仍处于闭合状态, 变频器也不会启动, 需先断开运行端子后再次输入端子运行指令, 变频器才会重新启动。

49: 减速直流制动 - 端子有效时, 变频器先减速到 d0-27(停机直流制动起始频率), 然后进入直流制动状态。

50: 本次运行时间清零 - 变频器本次运行计时的时间被清零。如果本次运行时间未到达 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 端子有效, 本次运行计时清零。如果本次运行时间超过 P0-17 和 P0-19 组合的本次运行到达时间设定值(大于 0), 即使端子有效, 本次运行计时不清零。

61: 端子启停模块 B_IN1 - 端子模块 B 输入 1, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

62: 端子启停模块 B_IN2 - 端子模块 B 输入 2, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

63: 端子启停模块 B_IN3 - 端子模块 B 输入 3, 功能由端子模块模式决定(命令来源为端子控制时有效)。

64: 端子启停模块 B 点动 1(JOG1) - 端子模块 B 点动 1, 端子有效则以点动模式 1 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 1 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

65: 端子启停模块 B 点动 2(JOG2) - 端子模块 B 点动 2, 端子有效则以点动模式 2 短暂低速运行, 运行频率与方向由点动 2 频率决定, 默认为正频率, 一般用于对现场设备进行维护和调试的场景。(命令来源为端子控制时有效)

66: 强制本地控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为本地控制。

67: 强制端子控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为端子控制。

68: 强制通信控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为通信控制。

69: 强制自定义控制 - 任何其他控制方式下端子有效即可强制为自定义控制。

70: 控制通道选择 - 通过端子选择两组控制命令通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

71: 设定通道选择 - 通过端子选择设定通道。端子无效时, 选择设定通道 1; 端子有效时, 选择设定通道 2。

72: 端子模块 A/B 选择 - 通过端子选择两组端子通道。端子无效时, 选择通道 1; 端子有效时, 选择通道 2。

76: 电机选择端子 2(保留) - 与功能选择 41(电机选择端子 1)组合使用, 可通过这两个端子的 4 种状态, 实现 4 种电机参数的选择。

77: 运行使能 - 端子有效时, 允许变频器运行; 端子无效时, 不允许运行或者按照运行允许停机方式(d0-07)停机。

78: 正向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为正值; 端子无效时, 频率给定为正值时, 以 0Hz 运行。

79: 负向运行允许 - 端子有效时, 频率给定允许为负值; 端子无效时, 频率给定为负值时, 以 0Hz 运行。

80: RFG 输入置零 - 端子功能有效时, 变频器以给定频率运行; 端子无效时, 目标给定频率置零, 以 0Hz 运行。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-16	DI 输入滤波时间 1	0xE010	0.000s~1.000s	0.010s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置 DI 端子状态发生变化时, 变频器对该变化进行的滤波时间 1。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-17	DI 输入滤波	0xE011	0.000s~1.000s	0.010s	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	时间 2		0s					
	设定说明： 设置 DI 端子状态发生变化时，变频器对该变化进行的滤波时间 2。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-18	DI 输入滤波时间选择	0xE012	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	DI1 滤波时间	0: 滤波时间 1 1: 滤波时间 2				
		bit1	DI2 滤波时间	0: 滤波时间 1 1: 滤波时间 2				
		bit2	DI3 滤波时间	0: 滤波时间 1 1: 滤波时间 2				
		bit3	DI4 滤波时间	0: 滤波时间 1 1: 滤波时间 2				
		bit4	DI5 滤波时间(MD600A)	0: 滤波时间 1 1: 滤波时间 2				
		bit5	保留					
		bit6	保留					
		bit7	保留					
		bit8	保留					
		bit9	保留					
		bit10	保留					
		bit11	保留					
		bit12	保留					
		bit13	保留					
	bit14	保留						
	bit15	保留						
设定说明： 设置哪一组 DI 端子滤波时间生效。								
选项说明： bit0: DI1 滤波时间 - 选择 DI1 的滤波时间。 0: 滤波时间 1 - DI1 滤波时间为 E0-16。 1: 滤波时间 2 - DI1 滤波时间为 E0-17。 bit1: DI2 滤波时间 - 选择 DI2 的滤波时间。								

	0: 滤波时间 1 - DI2 滤波时间为 E0-16。 1: 滤波时间 2 - DI2 滤波时间为 E0-17。 bit2: DI3 滤波时间 - 选择 DI3 的滤波时间。 0: 滤波时间 1 - DI3 滤波时间为 E0-16。 1: 滤波时间 2 - DI3 滤波时间为 E0-17。 bit3: DI4 滤波时间 - 选择 DI4 的滤波时间。 0: 滤波时间 1 - DI4 滤波时间为 E0-16。 1: 滤波时间 2 - DI4 滤波时间为 E0-17。 bit4: DI5 滤波时间 - 选择 DI5 的滤波时间。 0: 滤波时间 1 - DI5 滤波时间为 E0-16。 1: 滤波时间 2 - DI5 滤波时间为 E0-17。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-19	端子 UP/DOWN 变化率	0xE013	0.001Hz/s~6 5.535Hz/s	1.000Hz/s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 设置通过端子 UP 或 DOWN 调整频率时的变化率。 补充说明: 当 DI 端子功能选择设置为端子 UP 或端子 DOWN 时, 需要设置此参数(E0-00~E0-15 的值为 6 或 7)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-20	DI1 开通延迟 时间	0xE014	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明: 设置 DI1 端子开通时的延时变化系数。 补充说明: 可与滤波时间叠加。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-21	DI1 关断延迟 时间	0xE015	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明: 设置 DI1 端子关断时的延时变化系数。 补充说明: 可与滤波时间叠加。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

E0-22	DI2 开通延迟 时间	0xE016	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置 DI2 端子开通时的延时变化系数。 补充说明： 可与滤波时间叠加。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-23	DI2 关断延迟 时间	0xE017	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置 DI2 端子关断时的延时变化系数。 补充说明： 可与滤波时间叠加。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-24	DI3 开通延迟 时间	0xE018	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置 DI3 端子开通时的延时变化系数。 补充说明： 可与滤波时间叠加。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-25	DI3 关断延迟 时间	0xE019	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置 DI3 端子关断时的延时变化系数。 补充说明： 可与滤波时间叠加。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-26	DI4 开通延迟 时间	0xE01A	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明：							

	设置 DI4 端子开通时的延时变化系数。 补充说明： 可与滤波时间叠加。												
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式					
E0-27	DI4 关断延迟时间	0xE01B	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-					
	设定说明： 设置 DI4 端子关断时的延时变化系数。 补充说明： 可与滤波时间叠加。												
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式					
E0-28	DI5 开通延迟时间 (MD600A)	0xE01C	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-					
	设定说明： 设置 DI5 端子开通时的延时变化系数。 补充说明： 可与滤波时间叠加。												
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式					
E0-29	DI5 关断延迟时间 (MD600A)	0xE01D	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	停机更改	标准	-					
	设定说明： 设置 DI5 端子关断时的延时变化系数。 补充说明： 可与滤波时间叠加。												
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式					
E0-40	DI 强制使能	0xE028	见“数值”	0x0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-					
	数值： <table border="1" style="margin-left: 20px; width: 100%;"> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> <tr> <td> </td> <td> </td> <td> </td> </tr> </table>								位	名称	值		
位	名称	值											

bit0	DI1	0: 硬件 1: 强制值
bit1	DI2	0: 硬件 1: 强制值
bit2	DI3	0: 硬件 1: 强制值
bit3	DI4	0: 硬件 1: 强制值
bit4	DI5(MD600A)	0: 硬件 1: 强制值
bit5	保留	
bit6	保留	
bit7	保留	
bit8	保留	
bit9	保留	
bit10	保留	
bit11	保留	
bit12	保留	
bit13	保留	
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

设置 DI1~DI5(按 bit 位顺次排布)的硬件来源。设置来源值如果是 0, 则来源为硬件采样; 来源值为 1, 则来源是强制设定。

选项说明:

bit0: DI1

0: 硬件

1: 强制值

bit1: DI2

0: 硬件

1: 强制值

bit2: DI3

0: 硬件

1: 强制值

bit3: DI4

0: 硬件

1: 强制值

bit4: DI5(MD600A)

0: 硬件

	1: 强制值							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-56	DI 强制数据	0xE038	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	DI1 设置	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit1	DI2 设置	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit2	DI3 设置	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit3	DI4/HDI 设置	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit4	DI5 设置(MD600A)	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit5	保留	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit6	保留	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit7	保留	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit8	保留	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit9	保留	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit10	VDI1 设置	0: 无效电平 1: 有效电平				
		bit11	VDI2 设置	0: 无效电平 1: 有效电平				
	bit12	VDI3 设置	0: 无效电平 1: 有效电平					
	bit13	VDI4 设置	0: 无效电平 1: 有效电平					
	bit14	VDI5 设置	0: 无效电平 1: 有效电平					
	bit15	VDI6 设置	0: 无效电平 1: 有效电平					
设定说明:								

设置 DI1~DI5、VDI1~VDI6 强制值(按 bit 位顺次排布)的电平状态。

选项说明:

bit0: DI1 设置

0: 无效电平

1: 有效电平

bit1: DI2 设置

0: 无效电平

1: 有效电平

bit2: DI3 设置

0: 无效电平

1: 有效电平

bit3: DI4/HDI 设置

0: 无效电平

1: 有效电平

bit4: DI5 设置(MD600A)

0: 无效电平

1: 有效电平

bit5: 保留

0: 无效电平

1: 有效电平

bit6: 保留

0: 无效电平

1: 有效电平

bit7: 保留

0: 无效电平

1: 有效电平

bit8: 保留

0: 无效电平

1: 有效电平

bit9: 保留

0: 无效电平

1: 有效电平

bit10: VDI1 设置

0: 无效电平

1: 有效电平

bit11: VDI2 设置

0: 无效电平

1: 有效电平

bit12: VDI3 设置

0: 无效电平

1: 有效电平

bit13: VDI4 设置

	0: 无效电平 1: 有效电平 bit14: VDI5 设置 0: 无效电平 1: 有效电平 bit15: VDI6 设置 0: 无效电平 1: 有效电平 补充说明: E0-56 对应端子 bit 位设置为 1 后有效, 此时 DI 输入与硬件无关。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E0-57	DI 端子有效模式选择	0xE039	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	DI1 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效				
		bit1	DI2 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效				
		bit2	DI3 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效				
		bit3	DI4 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效				
		bit4	DI5 有效模式(MD600A)	0: 高电平有效 1: 低电平有效				
		bit5	保留	0: 高电平有效 1: 低电平有效				
		bit6	保留	0: 高电平有效 1: 低电平有效				
		bit7	保留	0: 高电平有效 1: 低电平有效				
		bit8	保留	0: 高电平有效 1: 低电平有效				
	bit9	保留	0: 高电平有效 1: 低电平有效					
	bit10	VDI1 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效					
	bit11	VDI2 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效					

bit12	VDI3 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效
bit13	VDI4 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效
bit14	VDI5 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效
bit15	VDI6 有效模式	0: 高电平有效 1: 低电平有效

设定说明:

设置 DI1~DI5、VDI1~VDI6(按 bit 位顺次排布)端子的有效模式。

选项说明:

bit0: DI1 有效模式

0: 高电平有效

1: 低电平有效

bit1: DI2 有效模式

0: 高电平有效

1: 低电平有效

bit2: DI3 有效模式

0: 高电平有效

1: 低电平有效

bit3: DI4 有效模式

0: 高电平有效

1: 低电平有效

bit4: DI5 有效模式(MD600A)

0: 高电平有效

1: 低电平有效

bit5: 保留

0: 高电平有效

1: 低电平有效

bit6: 保留

0: 高电平有效

1: 低电平有效

bit7: 保留

0: 高电平有效

1: 低电平有效

bit8: 保留

0: 高电平有效

1: 低电平有效

bit9: 保留

0: 高电平有效

1: 低电平有效

	bit10: VDI1 有效模式 0: 高电平有效 1: 低电平有效 bit11: VDI2 有效模式 0: 高电平有效 1: 低电平有效 bit12: VDI3 有效模式 0: 高电平有效 1: 低电平有效 bit13: VDI4 有效模式 0: 高电平有效 1: 低电平有效 bit14: VDI5 有效模式 0: 高电平有效 1: 低电平有效 bit15: VDI6 有效模式 0: 高电平有效 1: 低电平有效
--	----------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

E1 DO/RO

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
	RO1 输出功能选择	0xE100	见“数值”	2	无符号 16 位	实时更改	标准	-
E1-00	数值: 0: 无输出 1: 变频器运行中 2: 故障输出 3: 频率水平检测 FDT1 输出 4: 频率到达 5: 零速运行中(停机无效) 6: 电机过载预警 7: 变频器过载预警 11: 简易 PLC 循环完成 12: 累计运行时间到达 14: 转矩限定中 15: 运行准备就绪 17: 上限频率到达 18: 下限频率到达(停机无效) 19: 欠压状态输出 20: 通信设定 23: 零速运行中 2(停机有效) 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: 三相缺相中 33: 反向运行中 34: 零电流状态 35: 模块温度到达 36: 输出电流超限 37: 下限频率到达(停机有效) 38: 异常输出(故障/轻故障/警告) 40: 本次运行时间到达 41: 故障(除欠压外)输出 43: 轻故障或者警告时输出 其他: B 连接器							
	设定说明: 设置 RO1 输出功能, 满足设定功能触发条件时, 输出信号有效, 否出输出信号无效。							

选项说明:

0: 无输出 - 输出端子无任何功能。

1: 变频器运行中 - 变频器正处于运行状态, 有输出频率(可以为零), 此时输出“有效”信号。

2: 故障输出 - 当变频器停机类故障(自由停机、最大能力停机、快速停机、减速停机)时, 输出“有效”信号。

3: 频率水平检测 FDT1 输出 - 当运行频率高于频率检测值时, RO 输出“有效”信号, 当运行频率低于检测值减去 FDT 滞后值(P0-34 设定值与 P0-35 的乘积), RO 输出“有效”信号取消。

4: 频率到达 - 变频器的运行频率, 处于目标频率一定范围内(目标频率±P0-38 的设定值与最大频率的乘积), RO 输出“有效”信号。

5: 零速运行中(停机无效) - 变频器运行且输出频率为 0 时, 输出“有效”信号。在变频器处于停机状态时, 该信号“无效”。

6: 电机过载预警 - 电机过载保护动作之前, 根据过载预警系数(d1-47)进行判断, 在超过预警阈值后输出“有效”信号。(预警阈值的计算参照电机过载保护功能)。

7: 变频器过载预警 - 在变频器过载保护发生前 10s, 输出“有效”信号。

11: 简易 PLC 循环完成 - 当简易 PLC 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 P0-17 和 P0-19 组合设定的运行时间时, 输出“有效”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, 输出“有效”信号。

15: 运行准备就绪 - 变频器上电后, 处于无异常状态时, 输出“有效”信号。

17: 上限频率到达 - 这里的上限频率为电机最大频率与 D1-04、D1-07(正反向)上限频率的较小值; 当运行频率到达上限频率时, 输出“有效”信号。

18: 下限频率到达(停机无效) - 这里的下限频率为电机最小频率与 D1-05、D1-08(正反向)下限频率的较大值; 若 P0-11(给定频率低于电机最小频率运行模式)设置为 1(停机)、3(自由停机)时, 只要设定目标频率低于 C4-11, 则不运行, 输出“无效”信号。

当 P0-11(给定频率低于电机最小频率运行模式)设置为 0(以下限频率运行)或者 2(零速运行)时, 设定目标频率到达下限频率且变频器运行时, 输出“有效”信号。

19: 欠压状态输出 - 变频器处于欠压状态时, 输出“有效”信号。

20: 通信设定 - 端子“有效”或者“无效”状态由通信地址 0x2001 或者 0x7312 的设定值控制。(写 0x2001 地址需开启 n0-12 兼容模式)

23: 零速运行中 2(停机有效) - 变频器运行且输出频率为 0 时, 输出“有效”信号。在变频器处于停机状态时, 该信号也为“有效”。

24: 累计上电时间到达 - 变频器累计上电时间(Ad-02/Ad-03)超过 P0-16/P0-18(设定累计上电到达时间)所设定时间时, 输出“有效”信号。

25: 频率水平检测 FDT2 输出 - 当运行频率高于频率检测值时, RO 输出“有效”信号, 当运行频率低于检测值减去频率检测滞后值(P0-36 设定值与 P0-37 的乘积), RO 输出“有效”信号取消。

26: 频率 1 到达输出 - 变频器的运行频率, 处于 P0-39(任意到达频率检测值 1)频率检出范围内, RO 输出“有效”信号。频率检出范围: $(P0-39-P0-40) \times C4-10(\text{最大频率}) \sim (P0-39+P0-40) \times C4-10$ 。

27: 频率 2 到达输出 - 变频器的运行频率, 处于 P0-41(任意到达频率检测值 2)频率检出范围内, RO 输出“有效”信号。频率检出范围: $(P0-41-P0-42) \times C4-10(\text{最大频率}) \sim (P0-41+P0-42) \times C4-10$ 。

28: 电流 1 到达输出 - 变频器的输出电流, 处于 P0-43(任意到达电流 1)电流的范围内, RO 输出“有效”信号。电流检出范围 = $(P0-43-P0-44) \times C4-03(\text{电机额定电流}) \sim (P0-43+P0-44) \times C4-03$ 。

29: 电流 2 到达输出 - 变频器的输出电流, 处于 P0-45(任意到达电流 2)电流的范围内, RO 输出“有效”信号。电流检出范围 = $(P0-45-P0-46) \times C4-03(\text{电机额定电流}) \sim (P0-45+P0-46) \times C4-03$ 。

30: 定时到达输出 - 当定时功能选择(P0-13)有效时, 变频器本次运行时间达到所设置的定时时间后, 输出“有效”信号。定

	<p>时时间由 P0-14 和 P0-15 设置。</p> <p>31: AI1 输入超限 - 当模拟量输入 AI1 的值大于 E2-14(AI1 输入保护上限) 或小于 E2-15(AI1 输入保护下限) 时, 输出 “有效” 信号。</p> <p>32: 三相缺相中 - 变频器处于三相缺相状态时, 输出 “有效” 信号。</p> <p>33: 反向运行中 - 变频器处于反向运行时, 输出 “有效” 信号。</p> <p>34: 零电流状态 - 变频器的输出电流, 处于零电流的范围内, 且持续时间超过 P0-48(零电流检测延迟时间)后, RO 输出 “有效” 信号。零电流检出范围 = 0~ P0-47×电机额定电流。</p> <p>35: 模块温度到达 - 逆变模块散热器温度达到所设置的模块温度到达值(P0-33)时, 输出 “有效” 信号。</p> <p>36: 输出电流超限 - 变频器的输出电流, 大于 P0-49(输出电流超限值), 且持续时间超过 P0-50(输出电流超限检测延迟时间)后, RO 输出 “有效” 信号。</p> <p>37: 下限频率到达(停机有效) - 这里的下限频率为电机最小频率与 DI-05、D1-08(正+F21 反向)下限频率的较大值; 当设定目标频率到达下限频率时, 即使在停机状态, 都输出 “有效” 信号。</p> <p>38: 异常输出(所有故障) - 当变频器发生异常时(包括故障、轻故障、警告), RO 端子输出 “有效” 信号。</p> <p>40: 本次运行时间到达 - 变频器本次开始运行时间超过 P0-20(本次运行到达时间设定)所设定的时间时, 输出 “有效” 信号。</p> <p>41: 故障(除欠压外)输出 - 当变频器发生除欠压外的异常时(包括故障、轻故障、警告), RO 输出 “有效” 信号。</p> <p>43: 轻故障或者警告时输出 - 当变频器发生异常时(轻故障、警告), RO 输出有效信号。故障保护动作选择可以参照 H1-00~H1-13(限速运行、限制功率、限电流运行、限转矩运行、警告都输出)。</p> <p>其他: B 连接器 - 由所选 B 连接器状态决定 RO 硬件输出状态。</p>																																											
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																				
E1-04	DO1 输出功能选择 (MD600A)	0xE104	见 “数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-																																				
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 无输出</td> <td>17: 上限频率到达</td> <td>31: AI1 输入超限</td> </tr> <tr> <td>1: 变频器运行中</td> <td>18: 下限频率到达(停机无效)</td> <td>32: 三相缺相中</td> </tr> <tr> <td>2: 故障输出</td> <td>19: 欠压状态输出</td> <td>33: 反向运行中</td> </tr> <tr> <td>3: 频率水平检测 FDT1 输出</td> <td>20: 通信设定</td> <td>34: 零电流状态</td> </tr> <tr> <td>4: 频率到达</td> <td>23: 零速运行中 2(停机有效)</td> <td>35: 模块温度到达</td> </tr> <tr> <td>5: 零速运行中(停机无效)</td> <td>24: 累计上电时间到达</td> <td>36: 输出电流超限</td> </tr> <tr> <td>6: 电机过载预报警</td> <td>25: 频率水平检测 FDT2 输出</td> <td>37: 下限频率到达(停机有效)</td> </tr> <tr> <td>7: 变频器过载预报警</td> <td>26: 频率 1 到达输出</td> <td>38: 异常输出(故障/轻故障/警告)</td> </tr> <tr> <td>11: 简易 PLC 循环完成</td> <td>27: 频率 2 到达输出</td> <td>40: 本次运行时间到达</td> </tr> <tr> <td>12: 累计运行时间到达</td> <td>28: 电流 1 到达输出</td> <td>41: 故障(除欠压外)输出</td> </tr> <tr> <td>14: 转矩限定中</td> <td>29: 电流 2 到达输出</td> <td>43: 轻故障或者警告时输出</td> </tr> <tr> <td>15: 运行准备就绪</td> <td>30: 定时到达输出</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </table>								0: 无输出	17: 上限频率到达	31: AI1 输入超限	1: 变频器运行中	18: 下限频率到达(停机无效)	32: 三相缺相中	2: 故障输出	19: 欠压状态输出	33: 反向运行中	3: 频率水平检测 FDT1 输出	20: 通信设定	34: 零电流状态	4: 频率到达	23: 零速运行中 2(停机有效)	35: 模块温度到达	5: 零速运行中(停机无效)	24: 累计上电时间到达	36: 输出电流超限	6: 电机过载预报警	25: 频率水平检测 FDT2 输出	37: 下限频率到达(停机有效)	7: 变频器过载预报警	26: 频率 1 到达输出	38: 异常输出(故障/轻故障/警告)	11: 简易 PLC 循环完成	27: 频率 2 到达输出	40: 本次运行时间到达	12: 累计运行时间到达	28: 电流 1 到达输出	41: 故障(除欠压外)输出	14: 转矩限定中	29: 电流 2 到达输出	43: 轻故障或者警告时输出	15: 运行准备就绪	30: 定时到达输出	其他: B 连接器
	0: 无输出	17: 上限频率到达	31: AI1 输入超限																																									
1: 变频器运行中	18: 下限频率到达(停机无效)	32: 三相缺相中																																										
2: 故障输出	19: 欠压状态输出	33: 反向运行中																																										
3: 频率水平检测 FDT1 输出	20: 通信设定	34: 零电流状态																																										
4: 频率到达	23: 零速运行中 2(停机有效)	35: 模块温度到达																																										
5: 零速运行中(停机无效)	24: 累计上电时间到达	36: 输出电流超限																																										
6: 电机过载预报警	25: 频率水平检测 FDT2 输出	37: 下限频率到达(停机有效)																																										
7: 变频器过载预报警	26: 频率 1 到达输出	38: 异常输出(故障/轻故障/警告)																																										
11: 简易 PLC 循环完成	27: 频率 2 到达输出	40: 本次运行时间到达																																										
12: 累计运行时间到达	28: 电流 1 到达输出	41: 故障(除欠压外)输出																																										
14: 转矩限定中	29: 电流 2 到达输出	43: 轻故障或者警告时输出																																										
15: 运行准备就绪	30: 定时到达输出	其他: B 连接器																																										
<p>设定说明:</p> <p>null</p>																																												
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																				
E1-05	DO2 输出功	0xE105	见 “数值”	4	无符号 16 位	实时更改	标准	-																																				

	能选择 (MD600A)							
	数值： 同"E1-04"							
	设定说明： 同"E1-04"							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E1-16	RO1 开通延迟时间	0xE110	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 RO1 开通的延迟时间，经过设定的延迟时间，RO 才输出有效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E1-17	RO1 关断延迟时间	0xE111	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 RO1 关断的延迟时间。经过设定的延迟时间，RO 才输出无效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E1-24	DO1 开通延迟时间 (MD600A)	0xE118	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 DO1 开通的延迟时间。经过设定的延迟时间，DO 才输出有效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E1-25	DO1 关断延迟时间 (MD600A)	0xE119	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 DO1 关断的延迟时间。经过设定的延迟时间，DO 才输出无效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E1-26	DO2 开通延迟时间 (MD600A)	0xE11A	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明：							

	设置 DO2 开通的延迟时间。经过设定的延迟时间，DO 才输出有效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E1-27	DO2 关断延迟时间 (MD600A)	0xE11B	0.0s~3600.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 DO2 关断的延迟时间。经过设定的延迟时间，DO 才输出无效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E1-36	DO/RO/VDO 输出来源设定	0xE124	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	RO1 输出来源	0: 输出功能设定 1: 强制设定值				
		bit1	保留	0: 输出功能设定 1: 强制设定值				
		bit2	保留	0: 输出功能设定 1: 强制设定值				
		bit3	保留	0: 输出功能设定 1: 强制设定值				
		bit4	DO1 输出来源(MD600A)	0: 输出功能设定 1: 强制设定值				
		bit5	DO2 输出来源(MD600A)	0: 输出功能设定 1: 强制设定值				
		bit6	保留	0: 输出功能设定 1: 强制设定值				
		bit7	保留	0: 输出功能设定 1: 强制设定值				
		bit8	保留	0: 输出功能设定 1: 强制设定值				
	bit9	保留	0: 输出功能设定 1: 强制设定值					
	bit10	VDO1 输出来源	0: 输出功能设定 1: 强制设定值					
	bit11	VDO2 输出来源	0: 输出功能设定 1: 强制设定值					

	bit12	VDO3 输出来源	0: 输出功能设定 1: 强制设定值																																			
	bit13	VDO4 输出来源	0: 输出功能设定 1: 强制设定值																																			
	bit14	VDO5 输出来源	0: 输出功能设定 1: 强制设定值																																			
	bit15	VDO6 输出来源	0: 输出功能设定 1: 强制设定值																																			
<p>设定说明: 设置 RO、DO、VDO(按 bit 位排布)的输出来源。</p> <p>选项说明: 0: 输出功能设定 - DO/RO/VDO 输出取决于 E1-00、E1-04~E1-05、E1-10~E1-15 功能选择。 1: 强制设定值 - DO/RO/VDO 输出取决于 E1-37。</p>																																						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																														
	DO/RO/VDO 强制数据	0xE125	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-																														
E1-37	<p>数值:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>RO1 设定</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit3</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit4</td> <td>DO1 设定(MD600A)</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit5</td> <td>DO2 设定(MD600A)</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit6</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit7</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit8</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	RO1 设定	0: 低电平 1: 高电平	bit1	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit2	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit3	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit4	DO1 设定(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平	bit5	DO2 设定(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平	bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平
位	名称	值																																				
bit0	RO1 设定	0: 低电平 1: 高电平																																				
bit1	保留	0: 低电平 1: 高电平																																				
bit2	保留	0: 低电平 1: 高电平																																				
bit3	保留	0: 低电平 1: 高电平																																				
bit4	DO1 设定(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平																																				
bit5	DO2 设定(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平																																				
bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平																																				
bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平																																				
bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平																																				

	bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平					
	bit10	VDO1 设定	0: 低电平 1: 高电平					
	bit11	VDO2 设定	0: 低电平 1: 高电平					
	bit12	VDO3 设定	0: 低电平 1: 高电平					
	bit13	VDO4 设定	0: 低电平 1: 高电平					
	bit14	VDO5 设定	0: 低电平 1: 高电平					
	bit15	VDO6 设定	0: 低电平 1: 高电平					
<p>设定说明： 设置 RO、DO、VDO(按 bit 位排布)强制值的电平状态。</p> <p>选项说明： 0: 低电平 - 强制 RO、FMR、DO、VDO 输出低电平。 1: 高电平 - 强制 RO、FMR、DO、VDO 输出高电平。</p> <p>补充说明： E1-36 对应 bit 位为 1 时有效，此时输出与硬件无关。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E1-38	DO/RO/VDO 输出端子极性选择	0xE126	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	RO1	0: 正逻辑 1: 反逻辑				
		bit1	保留	0: 正逻辑 1: 反逻辑				
	bit2	保留	0: 正逻辑 1: 反逻辑					
	bit3	保留	0: 正逻辑 1: 反逻辑					

	bit4	DO1(MD600A)	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit5	DO2(MD600A)	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit6	保留	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit7	保留	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit8	保留	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit9	保留	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit10	VDO1	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit11	VDO2	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit12	VDO3	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit13	VDO4	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit14	VDO5	0: 正逻辑 1: 反逻辑
	bit15	VDO6	0: 正逻辑 1: 反逻辑
<p>设定说明： 设置 RO、DO、VDO(按 bit 位排布)端子的极性。</p> <p>选项说明： 0: 正逻辑 设定 RO、FMR、DO、VDO 的输出电平维持正逻辑。 1: 反逻辑 设定 RO、FMR、DO、VDO 的输出电平取反逻辑。</p>			

E2 AI

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-00	AI 硬件来源选择	0xE200	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-

数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 45%;">名称</th> <th style="width: 40%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>AI1 来源</td> <td>0: 硬件采样 1: 强制设定值</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>									位	名称	值	个位	AI1 来源	0: 硬件采样 1: 强制设定值	十位	保留		百位	保留		千位	保留		万位	保留	
位	名称	值																								
个位	AI1 来源	0: 硬件采样 1: 强制设定值																								
十位	保留																									
百位	保留																									
千位	保留																									
万位	保留																									
设定说明： 设置 AI 的硬件来源。																										
选项说明： 个位：AI1 来源 0：硬件采样 - AI 值来自于硬件采样； 1：强制设定值 - 通过功能码 E2-01 强制设置 AI1 电压值。																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E2-01	AI1 强制设定值	0xE201	-10.00V~+1 0.00V	0.00V	有符号 16 位	实时更改	标准	-																		
	设定说明： 设置 AI1 的强制值。																									
补充说明： E2-00 个位设置为 1 时有效。																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E2-07	AI1 增益	0xE207	-10.00~+10 .00	1.00	有符号 16 位	实时更改	标准	-																		
	设定说明： 设置 AI1 模拟采样电压值的增益倍数。																									
补充说明： 与 E2-08 配合使用，可对 AI1 输入电压进行放大和偏置计算($y=kx+b$)。																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E2-08	AI1 偏移	0xE208	-10.00V~+1 0.00V	0.00V	有符号 16 位	实时更改	标准	-																		
	设定说明： 设置 AI1 模拟采样电压值的偏置系数。																									

	补充说明： 与 E2-07 配合使用，可对 AI1 输入电压进行放大和偏置计算($y=kx+b$)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-09	AI1 去噪阈值	0xE209	0.0%~100.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI1 去噪阈值。 补充说明： 针对 AI1 输入经过 AI 曲线后的标么百分比，如果本次数值相对上次数值作差的绝对值，在阈值范围内，则去噪处理，即曲线标么后的百分比保持上次数值不变。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-10	AI1 滤波时间	0xE20A	0.00s~10.00s	0.10s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置模拟量输入端子 AI1 的软件滤波时间。 补充说明： 1、滤波直接作用于 AI 硬件采样。 2、AI 滤波时间越大，抗干扰能力越强，对模拟量检测的响应速度变慢；AI 滤波时间越小，抗干扰能力变弱，对模拟量检测的响应速度变快。 3、当现场模拟量信号容易被干扰时，通过加大 AI 滤波时间，增强模拟量信号的稳定性。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-11	AI1 过零阈值	0xE20B	0.0%~100.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI1 过零阈值，曲线标么后的百分比在此范围内输出为 0.0%，用于消除零点附近的波动。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-12	AI1 设定跳跃点	0xE20C	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI1 跳跃点，如果本次 AI1 输入经过曲线标么后的百分比相对 AI1 跳跃点在 E2-13 设置的跳跃幅度范围内，则输出跳跃点的值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

E2-13	AI1 设定跳跃幅度	0xE20D	0.0%~100.0 %	0.1%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI1 跳跃幅度，如果本次 AI1 输入经过曲线标么后的百分比相对 E2-12 跳跃点在 E2-13 设置的跳跃幅度范围内，则输出跳跃点的值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-14	AI1 输入保护上限	0xE20E	E2-15~10.00V	8.00V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 AI1 输入电压保护上限值，用于指示 AI1 的输入电压是否在设定范围内。 补充说明： 当模拟量输入 AI1 的值大于 E2-14，或 AI1 输入小于 E2-15 时，变频器 DO 端子输出“AI1 输入超限”有效信号，也可通过 H1-14 故障动作保护选择是否报出 AI 断线故障 E154.3。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-15	AI1 输入保护下限	0xE20F	0.00V~E2-14	2.00V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 AI1 输入电压保护下限值，用于指示 AI1 的输入电压是否在设定范围内。 补充说明： 当模拟量输入 AI1 的值大于 E2-15，或 AI1 输入小于 E2-14 时，变频器 DO 端子输出“AI1 输入超限”有效信号，也可通过 H1-14 故障动作保护选择是否报出 AI 断线故障 E154.3。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-34	AI 输入保护时间	0xE222	0.00s~1.00s	0.01s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 AI 输入超限连续持续时间，当该时间大于等于该设定值时，才置 AI 超限标志。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-35	AI 做 DI 高电平	0xE223	5.5V~9.0V	7.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 AI 做 DI 判定为高电平的阈值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

E2-36	AI 做 DI 低电平	0xE224	1.0V~4.5V	3.0V	无符号 16 位	实时更改	标准	-																	
	设定说明： 设置 AI 做 DI 判定为低电平的阈值。																								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
E2-37	AI 极性选择	0xE225	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-																	
	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 45%;">名称</th> <th style="width: 40%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>AI1 选择</td> <td>0: 正常 1: 绝对值 2: 取反 3: 绝对值取反</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	AI1 选择	0: 正常 1: 绝对值 2: 取反 3: 绝对值取反	十位	保留		百位	保留		千位	保留		万位	保留
位	名称	值																							
个位	AI1 选择	0: 正常 1: 绝对值 2: 取反 3: 绝对值取反																							
十位	保留																								
百位	保留																								
千位	保留																								
万位	保留																								
设定说明： 设置 AI1 输入极性。																									
选项说明： 个位：AI1 选择 0: 正常 - 取 AI 正常输入值 1: 绝对值 - 取 AI 绝对值 2: 取反 - AI 输入取反 3: 绝对值取反 - 对 AI 取绝对值再取反																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
E2-38	AI 曲线选择	0xE226	见“数值”	0x0111	无符号 16 位	实时更改	扩展	-																	
	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 45%;">名称</th> <th style="width: 40%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td> </td> <td> </td> <td> </td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值														
位	名称	值																							

	个位	AI1 曲线选择	1: 曲线 1(2 点, E2-40~E2-43) 2: 曲线 2(2 点, E2-44~E2-47) 3: 曲线 3(2 点, E2-48~E2-51) 4: 曲线 4(4 点, E2-52~E2-59) 5: 曲线 5(4 点, E2-60~E2-67)
	十位	保留	1: 曲线 1(2 点, E2-40~E2-43) 2: 曲线 2(2 点, E2-44~E2-47) 3: 曲线 3(2 点, E2-48~E2-51) 4: 曲线 4(4 点, E2-52~E2-59) 5: 曲线 5(4 点, E2-60~E2-67)
	百位	MD-BP-M 电位器曲线选择	1: 曲线 1(2 点, E2-40~E2-43) 2: 曲线 2(2 点, E2-44~E2-47) 3: 曲线 3(2 点, E2-48~E2-51) 4: 曲线 4(4 点, E2-52~E2-59) 5: 曲线 5(4 点, E2-60~E2-67)
	千位	保留	

设定说明:

设置 AI1、MD-BP-M 电位器的输入输出曲线。

选项说明:

个位: AI1 曲线选择

1: 曲线 1(2 点, E2-40~E2-43)

2: 曲线 2(2 点, E2-44~E2-47)

3: 曲线 3(2 点, E2-48~E2-51)

4: 曲线 4(4 点, E2-52~E2-59)

5: 曲线 5(4 点, E2-60~E2-67)

十位: 保留

	1: 曲线 1(2 点, E2-40~E2-43) 2: 曲线 2(2 点, E2-44~E2-47) 3: 曲线 3(2 点, E2-48~E2-51) 4: 曲线 4(4 点, E2-52~E2-59) 5: 曲线 5(4 点, E2-60~E2-67) 百位: MD-BP-M 电位器曲线选择 1: 曲线 1(2 点, E2-40~E2-43) 2: 曲线 2(2 点, E2-44~E2-47) 3: 曲线 3(2 点, E2-48~E2-51) 4: 曲线 4(4 点, E2-52~E2-59) 5: 曲线 5(4 点, E2-60~E2-67)																						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
E2-39	AI 下限选择	0xE227	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	标准	-															
	数值: <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>AI1 低于最小输入设定选择</td> <td>0: 对应最小输入设定 1: 0.0%</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td>0: 对应最小输入设定 1: 0.0%</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>MD-BP-M 电位器低于最小输入设定选择</td> <td>0: 对应最小输入设定 1: 0.0%</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	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	保留	0: 对应最小输入设定 1: 0.0%	百位	MD-BP-M 电位器低于最小输入设定选择	0: 对应最小输入设定 1: 0.0%	千位	保留	
	位	名称	值																				
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	保留	0: 对应最小输入设定 1: 0.0%																					
百位	MD-BP-M 电位器低于最小输入设定选择	0: 对应最小输入设定 1: 0.0%																					
千位	保留																						
设定说明: 设置 AI1、MD-BP-M 电位器输入低于曲线最小输入时的输出。 选项说明: 个位: AI1 低于最小输入设定选择 0: 对应最小输入设定 1: 0.0% 十位: 保留 0: 对应最小输入设定 1: 0.0% 百位: MD-BP-M 电位器低于最小输入设定选择 0: 对应最小输入设定 1: 0.0%																							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
E2-40	AI 曲线 1 最小输入	0xE228	-10.00V~+E 2-42	0.00V	有符号 16 位	实时更改	标准	-															

	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 1 的 x 轴最小输入点，即最小模拟量输入电压(或最小模拟量输入电流)。</p> <p>补充说明： 1、AI 曲线的 x 轴表示模拟量输入电压(或模拟量输入电流)，y 轴表示模拟输入电压对应的标么百分比，具体含义根据 AI 功能选择决定。例如，若 AI 输入被选择为频率设定，则 y 轴即相对电机额定频率的百分比。 2、AI 曲线共有 5 种，其中曲线 1~3 均为 2 点式曲线，为最小输入点与最大输入点，相关参数为 E2-40~E2-51；曲线 4 与曲线 5 均为 4 点式曲线，即最大、最小点及中间的两个拐点，相关参数为 E2-52~ E2-67。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-41	AI 曲线 1 最小输入对应设定	0xE229	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 1 最小输入点对应的 y 轴，即最小模拟量输入对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 见 E2-40。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-42	AI 曲线 1 最大输入	0xE22A	E2-40~10.00V	10.00V	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 1 的 x 轴最大输入点，即最大模拟量输入电压(或最大模拟量输入电流)。</p> <p>补充说明： 见 E2-40。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-43	AI 曲线 1 最大输入对应设定	0xE22B	-800.0%~+800.0%	100.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 1 最大输入点对应的 y 轴，即最大模拟量输入对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 见 E2-40。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-44	AI 曲线 2 最小输入	0xE22C	-10.00V~+E2-46	0.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 2 的 x 轴最小输入点，即最小模拟量输入电压(或最小模拟量输入电流)。</p> <p>补充说明：</p>							

	见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-45	AI 曲线 2 最小输入对应设定	0xE22D	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 2 最小输入点对应的 y 轴，即最小模拟量输入对应的标么百分比。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-46	AI 曲线 2 最大输入	0xE22E	E2-44~10.00V	10.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 2 的 x 轴最大输入点，即最大模拟量输入电压(或最大模拟量输入电流)。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-47	AI 曲线 2 最大输入对应设定	0xE22F	-800.0%~+800.0%	100.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 2 最大输入点对应的 y 轴，即最大模拟量输入对应的标么百分比。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-48	AI 曲线 3 最小输入	0xE230	-10.00V~+E2-50	0.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 3 的 x 轴最小输入点，即最小模拟量输入电压(或最小模拟量输入电流)。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-49	AI 曲线 3 最小输入对应	0xE231	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-

	设定							
	设定说明： 设置 AI 曲线 3 最小输入点对应的 y 轴，即最小模拟量输入对应的标幺百分比。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-50	AI 曲线 3 最大输入	0xE232	E2-48~10.00V	10.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 3 的 x 轴最大输入点，即最大模拟量输入电压(或最大模拟量输入电流)。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-51	AI 曲线 3 最大输入对应设定	0xE233	-800.0%~+800.0%	100.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 3 最大输入点对应的 y 轴，即最大模拟量输入对应的标幺百分比。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-52	AI 曲线 4 最小输入	0xE234	-10.00V~+E2-54	0.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 4 的 x 轴最小输入点，即最小模拟量输入电压(或最小模拟量输入电流)。 补充说明： 1、AI 曲线的 x 轴表示模拟量输入电压(或模拟量输入电流)，y 轴表示模拟输入电压对应的标幺百分比，若 AI 输入为频率设定，则 y 轴即相对最大频率(C4-10)的百分比。 2、AI 曲线共有 5 种，其中曲线 1~3 均为 2 点式曲线，为最小输入点与最大输入点，相关参数为 E2-40~E2-51；曲线 4 与曲线 5 均为 4 点式曲线，即最大、最小点及中间的两个拐点，相关参数为 E2-52~ E2-67。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-53	AI 曲线 4 最小输入对应设定	0xE235	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明：							

	设置 AI 曲线 4 最小输入点对应的 y 轴，即最小模拟量输入对应的标么百分比。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-54	AI 曲线 4 拐点 1 输入	0xE236	E2-52~E2-56	3.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 4 的 x 轴拐点 1，即模拟量输入电压(或模拟量输入电流)。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-55	AI 曲线 4 拐点 1 输入对应设定	0xE237	-800.0%~+800.0%	30.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 4 拐点 1 对应的 y 轴，即拐点 1 模拟量输入对应的标么百分比。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-56	AI 曲线 4 拐点 2 输入	0xE238	E2-54~E2-58	6.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 4 的 x 轴拐点 2，即模拟量输入电压(或模拟量输入电流)。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-57	AI 曲线 4 拐点 2 输入对应设定	0xE239	-800.0%~+800.0%	60.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 4 拐点 2 对应的 y 轴，即拐点 1 模拟量输入对应的标么百分比。 补充说明： 见 E2-40。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-58	AI 曲线 4 最大输入	0xE23A	E2-56~10.00V	10.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 4 的 x 轴最大输入点，即最大模拟量输入电压(或最大模拟量输入电流)。 补充说明： 见 E2-40。							
E2-59	AI 曲线 4 最大输入对应设定	0xE23B	-800.0%~+800.0%	100.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 4 最大输入点对应的 y 轴，即最大模拟量输入对应的标么百分比。 补充说明： 见 E2-40。							
E2-60	AI 曲线 5 最小输入	0xE23C	-10.00V~+E2-62	-10.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 5 的 x 轴最小输入点，即最小模拟量输入电压(或最小模拟量输入电流)。 补充说明： 见 E2-40。							
E2-61	AI 曲线 5 最小输入对应设定	0xE23D	-800.0%~+800.0%	-100.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI 曲线 5 最小输入点对应的 y 轴，即最小模拟量输入对应的标么百分比。 补充说明： 见 E2-40。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

E2-62	AI 曲线 5 拐点 1 输入	0xE23E	E2-60~E2-64	-3.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 5 的 x 轴拐点 1，即模拟量输入电压(或模拟量输入电流)。</p> <p>补充说明： 见 E2-40。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-63	AI 曲线 5 拐点 1 输入对应设定	0xE23F	-800.0%~+800.0%	-30.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 5 拐点 1 对应的 y 轴，即拐点 1 模拟量输入对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 见 E2-40。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-64	AI 曲线 5 拐点 2 输入	0xE240	E2-62~E2-66	3.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 5 的 x 轴拐点 2，即模拟量输入电压(或模拟量输入电流)。</p> <p>补充说明： 见 E2-40。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-65	AI 曲线 5 拐点 2 输入对应设定	0xE241	-800.0%~+800.0%	30.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 5 拐点 2 对应的 y 轴，即拐点 1 模拟量输入对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 见 E2-40。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E2-66	AI 曲线 5 最大输入	0xE242	E2-64~10.00V	10.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-

	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 5 的 x 轴最大输入点，即最大模拟量输入电压(或最大模拟量输入电流)。</p> <p>补充说明： 见 E2-40。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E2-67	AI 曲线 5 最大输入对应设定	0xE243	-800.0%~+800.0%	100.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-																		
	<p>设定说明： 设置 AI 曲线 5 最大输入点对应的 y 轴，即最大模拟量输入对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 见 E2-40。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E2-68	AI 自动调整曲线	0xE244	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-																		
	<p>数值：</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>选点(用于设置)</td> <td>0: 关闭 1: 选第一点 2: 选第二点 3: 选第三点 4: 选第四点</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>选 AI 通道(用于设置)</td> <td>0: 关闭 1: 选择 AI1</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>使能控制(用于设置)</td> <td>0: 禁止 1: 使能</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>X 点曲线(用于显示)</td> <td>0: 没选使能, 或没选通道 2: 两点曲线 4: 四点曲线</td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	选点(用于设置)	0: 关闭 1: 选第一点 2: 选第二点 3: 选第三点 4: 选第四点	十位	选 AI 通道(用于设置)	0: 关闭 1: 选择 AI1	百位	使能控制(用于设置)	0: 禁止 1: 使能	千位	X 点曲线(用于显示)	0: 没选使能, 或没选通道 2: 两点曲线 4: 四点曲线	万位	保留	
	位	名称	值																							
	个位	选点(用于设置)	0: 关闭 1: 选第一点 2: 选第二点 3: 选第三点 4: 选第四点																							
	十位	选 AI 通道(用于设置)	0: 关闭 1: 选择 AI1																							
	百位	使能控制(用于设置)	0: 禁止 1: 使能																							
千位	X 点曲线(用于显示)	0: 没选使能, 或没选通道 2: 两点曲线 4: 四点曲线																								
万位	保留																									
<p>设定说明： 设置 AI 自动曲线校正功能。</p> <p>选项说明： 个位：选点(用于设置) - 设置当前操作的曲线上的点。</p>																										

<p>0: 关闭</p> <p>1: 选第一点 - 选择校正曲线第一个点。</p> <p>2: 选第二点- 选择校正曲线第二个点。</p> <p>3: 选第三点- 选择校正曲线第三个点。</p> <p>4: 选第四点- 选择校正曲线第四个点。</p> <p>十位: 选 AI 通道(用于设置) - 设置当前操作哪一路 AI 通道。</p> <p>0: 关闭</p> <p>1: 选择 AI1 - 选择当前操作为 AI1 校正。</p> <p>百位: 使能控制(用于设置) - 设置是否使能自动曲线校正。</p> <p>0: 禁止 - 自动曲线校正禁止。</p> <p>1: 使能 - 自动曲线校正开启。</p> <p>千位: X 点曲线(用于显示) - 设置曲线类别。</p> <p>0: 没选使能, 或没选通道。</p> <p>2: 两点曲线 - 选择当前为两点曲线。</p> <p>4: 四点曲线 - 选择当前为四点曲线。</p> <p>万位: 保留</p>

E3 AO

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
	AO1 输出功能选择	0xE300	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-															
E3-00	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 运行频率</td> <td>5: 输出电压</td> <td>14: 输出电流(100.0% 对应 1000.0A)</td> </tr> <tr> <td>1: 设定频率</td> <td>6: HDI 输入</td> <td>15: 母线电压(100.0% 对应 1000.0V)</td> </tr> <tr> <td>2: 输出电流</td> <td>7: AI1</td> <td>16: 输出转矩(实际值)</td> </tr> <tr> <td>3: 输出转矩(绝对值)</td> <td>12: 通信设定</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> <tr> <td>4: 输出功率</td> <td>13: 电机转速</td> <td></td> </tr> </table> <p>设定说明: 设置 AO1 输出功能。选择对应功能后变频器计算出功能变量的标么百分比, 经过 AO 曲线后得到对应输出电压。</p> <p>0: 运行频率 - AO 输出变频器运行频率相对电机额定频率占比的电压值。(100.0%对应电机额定频率)</p> <p>1: 设定频率 - AO 输出变频器设定频率相对电机额定频率占比的电压值。(100.0%对应电机额定频率)</p> <p>2: 输出电流 - AO 输出变频器输出电流相对电机额定电流占比的电压值。(100.0%对应 2 倍电机额定电流)</p> <p>3: 电机输出转矩(绝对值) - AO 输出变频器输出转矩相对电机额定转矩占比的电压值。(100.0%对应 2 倍电机额定转矩)(绝对值, 相对电机的百分比)</p> <p>4: 输出功率 - AO 输出变频器输出功率相对电机额定功率占比的电压值。(100.0%对应 2 倍电机额定功率)</p> <p>5: 输出电压 - AO 输出变频器输出电压相对电机额定电压占比的电压值。(100.0%对应 1.2 倍电机额定电压)</p> <p>6: 脉冲输入 - AO 输出电压值跟随 HDI 输入频率。(50.0%对应 20.0kHz)</p>								0: 运行频率	5: 输出电压	14: 输出电流(100.0% 对应 1000.0A)	1: 设定频率	6: HDI 输入	15: 母线电压(100.0% 对应 1000.0V)	2: 输出电流	7: AI1	16: 输出转矩(实际值)	3: 输出转矩(绝对值)	12: 通信设定	其他: F 连接器	4: 输出功率	13: 电机转速	
0: 运行频率	5: 输出电压	14: 输出电流(100.0% 对应 1000.0A)																					
1: 设定频率	6: HDI 输入	15: 母线电压(100.0% 对应 1000.0V)																					
2: 输出电流	7: AI1	16: 输出转矩(实际值)																					
3: 输出转矩(绝对值)	12: 通信设定	其他: F 连接器																					
4: 输出功率	13: 电机转速																						

	<p>7: AI1 - AO 输出电压跟随 AI1 输入电压。(100.0% 对应 10V)</p> <p>12: 通信设定 - AO 输出 2002h/7313h 地址写入数据相对 32767 占比的电压(100.0%对应 AO 通信设定)</p> <p>13: 电机转速 - AO 输出电机转速相对电机额定频率对应转速占比的电压(100.0% 对应额定频率对应的转速)</p> <p>14: 输出电流 - AO 输出变频器输出电流相对 1000A 的电压占比(100.0% 对应 1000.0A)</p> <p>15: 母线电压 - AO 输出变频器母线电压相对 1000V 的电压占比(100.0% 对应 1000.0V)</p> <p>16: 输出转矩(实际值) - AO 输出变频器输出转矩相对电机额定转矩占比的电压值。(100.0%对 2 倍电机额定转矩, 50%对应 0, 0 对应-2 倍电机额定转矩)(实际值, 相对电机的百分比)</p> <p>其他: F 连接器 - AO 输出选中浮点连接器的数值</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E3-03	AO 极性选择	0xE303	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-																		
	数值: <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 55%;">名称</th> <th style="width: 30%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>AO1 选择</td> <td>0: 正常 1: 绝对值 2: 取反 3: 绝对值取反</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	AO1 选择	0: 正常 1: 绝对值 2: 取反 3: 绝对值取反	十位	保留		百位	保留		千位	保留		万位	保留	
	位	名称	值																							
个位	AO1 选择	0: 正常 1: 绝对值 2: 取反 3: 绝对值取反																								
十位	保留																									
百位	保留																									
千位	保留																									
万位	保留																									
设定说明: 设置 AO 曲线输出极性。 选项说明: 0: 正常 - AO 曲线输出值保持不变。 1: 绝对值 - AO 曲线输出值取绝对值。 2: 取反 - AO 曲线输出值取相反数。 3: 绝对值取反 - AO 曲线输出值先取绝对值再取相反数。																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E3-04	AO 曲线选择	0xE304	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-																		
	数值: <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 55%;">名称</th> <th style="width: 30%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>AO1 曲线</td> <td>0: 两点曲线 1: 增益+偏差</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	AO1 曲线	0: 两点曲线 1: 增益+偏差	十位	保留		百位	保留		千位	保留				
	位	名称	值																							
个位	AO1 曲线	0: 两点曲线 1: 增益+偏差																								
十位	保留																									
百位	保留																									
千位	保留																									

	万位	保留						
	设定说明： 设置 AO 曲线对应曲线类型。 选项说明： 0：两点曲线 - 类型采用两点曲线，通过 E3-05~E3-08 设置 AO 对应的两点曲线参数。 1：增益+偏差 - 类型采用增益+偏差，通过 E3-17~E3-18 设置 AO 对应的增益与偏差参数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E3-05	AO1 曲线最小输入	0xE305	-800.0%~+E3-07	0.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 AO 曲线的 x 轴最小输入点，即所选 AO 功能的标么百分比。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E3-06	AO1 曲线最小输入对应设定	0xE306	0.00V~10.00V	0.00V	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 AO 曲线最小输入点对应的 y 轴，即 AO 模拟量电压值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E3-07	AO1 曲线最大输入	0xE307	E3-05~800.0%	100.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 AO 曲线的 x 轴最大输入点，即所选 AO 功能的标么百分比。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E3-08	AO1 曲线最大输入对应设定	0xE308	0.00V~10.00V	10.00V	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 AO 曲线最大输入点对应的 y 轴，即 AO 模拟量电压值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E3-17	AO1 零偏系数	0xE311	-100.0%~+100.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明：							

	<p>设置 AO 零偏系数，即线性化公式 $Y=kX+b$ 中的 b，为占 10V 或者 20mA 的百分比。</p> <p>补充说明： 1、E3-04 选 1 时有效； 2、在 AO 输出曲线中，若零偏用“b”表示，增益用 k 表示，实际输出用 Y 表示，标准输出用 X 表示，则实际输出为：$Y=kX+b$。其中，AO 的零偏系数 100% 对应 10V(或者 20mA)。标准输出是指在不零偏及增益修正下，输出 0V~10V(或者 0mA ~ 20mA) 对应模拟输出表示的量。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E3-18	AO1 增益	0xE312	-10.00~+10.00	1.00	有符号 16 位	实时更改	扩展	-																		
	<p>设定说明： 设置 AO 增益，即线性化公式 $Y=kX+b$ 中的 k，为占 10V 或者 20mA 的百分比。</p> <p>补充说明： 1、E3-04 选 1 时有效； 2、在 AO 输出曲线中，若零偏用“b”表示，增益用 k 表示，实际输出用 Y 表示，标准输出用 X 表示，则实际输出为：$Y=kX+b$。其中，AO 的零偏系数 100% 对应 10V(或者 20mA)。标准输出是指在不零偏及增益修正下，输出 0V~10V(或者 0mA ~ 20mA) 对应模拟输出表示的量。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E3-23	AO1 输出偏置	0xE317	-10.00V~+10.00V	0.00V	有符号 16 位	实时更改	扩展	-																		
	<p>设定说明： 设置 AO 的输出偏置电压，即经过 AO 曲线计算后的电压再加上该偏置得到最终输出。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E3-26	AO 硬件来源选择	0xE31A	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-																		
	<p>数值：</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>AO1 来源</td> <td>0: 输出功能设定 1: 强制设定值</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>设定说明： 设置 AO 硬件来源。</p>								位	名称	值	个位	AO1 来源	0: 输出功能设定 1: 强制设定值	十位	保留		百位	保留		千位	保留		万位	保留	
位	名称	值																								
个位	AO1 来源	0: 输出功能设定 1: 强制设定值																								
十位	保留																									
百位	保留																									
千位	保留																									
万位	保留																									

	选项说明： 0：输出功能设定 - 根据 E3-00 选择给定来源。 1：强制设定值 - 根据 E3-27 选择强制输出值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E3-27	AO1 强制设定值	0xE31B	0.00V~10.00V	0.00V	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AO1 强制值。 补充说明： E3-26 为 1 有效。							

E4 HDI(DI4)

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-00	DI4/HDI 端子类型选择	0xE400	见“数值”	1	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值： 0：做 HDI 使用 1：做 DI 使用							
	设定说明： 设置 DI4 端子的功能。 选项说明： 0：做 HDI 使用 - DI4 端子做 HDI。 1：做 DI 使用 - DI4 端子做普通 DI。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-02	HDI 硬件来源选择	0xE402	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：硬件采样 1：强制设定值							
	设定说明： 设置 HDI 的硬件来源。							

	<p>选项说明： 0: 硬件采样 - HDI 输入来源于硬件采样。 1: 强制设定值 - HDI 输入来源于强制值设定 E4-03。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E4-03	HDI 强制设定值	0xE403	0.00kHz~100.00kHz	1.00kHz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-																		
	<p>设定说明： 设置 HDI 强制值。</p> <p>补充说明： HDI 输入使能有效且 E4-02 为强制值时有效。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E4-07	HDI 曲线设置	0xE407	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-																		
	<p>数值：</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>HDI 曲线选择</td> <td>0: 两点曲线 1: 四点曲线</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	HDI 曲线选择	0: 两点曲线 1: 四点曲线	十位	保留		百位	保留		千位	保留		万位	保留	
	位	名称	值																							
	个位	HDI 曲线选择	0: 两点曲线 1: 四点曲线																							
十位	保留																									
百位	保留																									
千位	保留																									
万位	保留																									
<p>设定说明： 设置 HDI 选择曲线类型，可选两点曲线或者四点曲线。</p> <p>选项说明： 0: 两点曲线 - 选择为两点曲线。 1: 四点曲线 - 选择为四点曲线。</p>																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
E4-08	HDI 两点曲线最小输入	0xE408	0.00kHz~E4-10	0.00kHz	无符号 16 位	实时更改	标准	-																		
	<p>设定说明： 设置 HDI 两点曲线的 x 轴最小输入点，即最小脉冲输入频率。</p> <p>补充说明：</p>																									

	<p>当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为 2 点直线式，曲线上有 2 个点，分别为：HDI 两点曲线最小输入和 HDI 两点曲线最大输入。E4-08 对应脉冲最小输入点的 x 轴，即脉冲最小输入频率。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-09	HDI 两点曲线最小输入对应设定	0xE409	-800.0%~+800.0%	0.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置 HDI 两点曲线最小输入点对应的 y 轴，即最小脉冲输入对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为 2 点直线式，曲线上有 2 个点，分别为：HDI 两点曲线最小输入和 HDI 两点曲线最大输入。E4-09 对应脉冲最小输入点的 y 轴，即脉冲最小输入频率对应设定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-10	HDI 两点曲线最大输入	0xE40A	E4-08~20.00kHz	20.00kHz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置 HDI 两点曲线的 x 轴最大输入点，即最大脉冲输入频率。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为 2 点直线式，曲线上有 2 个点，分别为：HDI 两点曲线最小输入和 HDI 两点曲线最大输入。E4-10 对应脉冲最大输入点的 x 轴，即脉冲最大输入频率。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-11	HDI 两点曲线最大输入对应设定	0xE40B	-800.0%~+800.0%	100.0%	有符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置 HDI 两点曲线最大输入点对应的 y 轴，即最大脉冲输入对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为 2 点直线式，曲线上有 2 个点，分别为：HDI 两点曲线最小输入和 HDI 两点曲线最大输入。E4-11 对应脉冲最大输入点的 y 轴，即脉</p>							

	冲最大输入频率对应设定值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-12	HDI 四点曲线最小输入	0xE40C	0.00kHz~E4-14	0.00kHz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 HDI 四点曲线的 x 轴最小输入点，即最小脉冲输入频率。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为四点曲线，曲线上有 4 个点，分别为：HDI 四点曲线最小输入、两个拐点和 HDI 四点曲线最大输入。E4-12 对应脉冲最小输入点的 x 轴，即脉冲最小输入频率。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-13	HDI 四点曲线最小输入对应设定	0xE40D	-800.0%~+800.0%	-100.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 HDI 四点曲线对应最小输入点的 y 轴，即最小脉冲输入对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为四点曲线，曲线上有 4 个点，分别为：HDI 四点曲线最小输入、两个拐点和 HDI 四点曲线最大输入。E4-13 对应脉冲最小输入点的 y 轴，即脉冲最小输入频率对应设定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-14	HDI 四点曲线拐点 1 输入	0xE40E	E4-12~E4-16	5.00kHz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 HDI 四点曲线的 x 轴拐点 1，即拐点 1 的脉冲输入频率。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为四点曲线，曲线上有 4 个点，分别为：HDI 四点曲线最小输入、两个拐点和 HDI 四点曲线最大输入。E4-14 对应拐点 1 的 x 轴，即拐点 1 脉冲输入频率。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

E4-15	HDI 四点曲线拐点 1 输入对应设定	0xE40F	-800.0%~+800.0%	-30.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 HDI 四点曲线对应拐点 1 的 y 轴，即拐点 1 对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为四点曲线，曲线上有 4 个点，分别为：HDI 四点曲线最小输入、两个拐点和 HDI 四点曲线最大输入。E4-15 对应拐点 1 的 y 轴，即拐点 1 脉冲输入频率对应设定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-16	HDI 四点曲线拐点 2 输入	0xE410	E4-14~E4-18	10.00kHz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 HDI 四点曲线的 x 轴拐点 2，即拐点 2 的脉冲输入频率。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为四点曲线，曲线上有 4 个点，分别为：HDI 四点曲线最小输入、两个拐点和 HDI 四点曲线最大输入。E4-16 对应拐点 2 的 x 轴，即拐点 2 脉冲输入频率。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-17	HDI 四点曲线拐点 2 输入对应设定	0xE411	-800.0%~+800.0%	30.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 HDI 四点曲线对应拐点 2 的 y 轴，即拐点 2 对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为四点曲线，曲线上有 4 个点，分别为：HDI 四点曲线最小输入、两个拐点和 HDI 四点曲线最大输入。E4-17 对应拐点 2 的 y 轴，即拐点 2 脉冲输入频率对应设定值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-18	HDI 四点曲	0xE412	E4-	20.00kHz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	线最大输入		16~20.00kHz										
	<p>设定说明： 设置 HDI 四点曲线的 x 轴最大输入点，即最大脉冲输入频率。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为四点曲线，曲线上有 4 个点，分别为：HDI 四点曲线最小输入、两个拐点和 HDI 四点曲线最大输入。E4-18 对应脉冲最大输入点的 x 轴，即脉冲最大输入频率。</p>												
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式					
E4-19	HDI 四点曲线最大输入对应设定	0xE413	-800.0%~+800.0%	100.0%	有符号 16 位	实时更改	扩展	-					
	<p>设定说明： 设置 HDI 四点曲线最大输入点对应的 y 轴，即最大脉冲输入对应的标么百分比。</p> <p>补充说明： 当通过端子 DI4 高速脉冲作为主频率给定时，需要定义脉冲频率与设定频率的对应关系曲线，其中设定频率是相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线的 x 轴表示 DI4 脉冲频率，y 轴表示相对电机额定频率(C4-06)的百分比。该曲线为四点曲线，曲线上有 4 个点，分别为：HDI 四点曲线最小输入、两个拐点和 HDI 四点曲线最大输入。E4-19 对应脉冲最大输入点的 y 轴，即脉冲最大输入频率对应设定值。</p>												
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式					
E4-32	HDI 滤波时间	0xE420	0.00s~10.00s	0.10s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-					
	<p>设定说明： 设置 HDI 软件滤波时间。</p> <p>补充说明： 1、对脉冲输入经过 HDI 曲线后的标么百分比进行滤波(不是直接对 HDI 采样滤波)。 2、当现场信号容易被干扰时，通过加大 HDI 滤波时间，增强输入到变频器标么百分比的稳定性。</p>												
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式					
E4-33	HDI 极性选择	0xE421	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-					
	<p>数值：</p> <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 33%;">位</th> <th style="width: 33%;">名称</th> <th style="width: 33%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td> </td> <td> </td> <td> </td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值		
位	名称	值											

	<table border="1"> <tr> <td>个位</td> <td>HDI</td> <td>0: 正常 1: 绝对值 2: 取反 3: 绝对值取反</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </table>	个位	HDI	0: 正常 1: 绝对值 2: 取反 3: 绝对值取反	十位	保留		百位	保留		千位	保留		万位	保留							
个位	HDI	0: 正常 1: 绝对值 2: 取反 3: 绝对值取反																				
十位	保留																					
百位	保留																					
千位	保留																					
万位	保留																					
	<p>设定说明： 设置对 HDI 采样值处理方式。</p> <p>选项说明： 个位：HDI 0：正常 - 取 HDI 正常输入经过曲线标么后的百分比； 1：绝对值 - 取 HDI 输入经过曲线标么后百分比的绝对值； 2：取反 - 对 HDI 输入经过曲线标么后的百分比取反； 3：绝对值取反 - 对 HDI 输入经过曲线标么后的百分比取绝对值再取反；</p>																					
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式														
E4-34	HDI 去噪阈值	0xE422	0.0%~10.0%	0.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-														
	<p>设定说明： 设置 HDI 去噪时间。</p> <p>补充说明： 针对 HDI 输入经过 HDI 曲线后的标么百分比，如果本次数值相对上次数值作差的绝对值，在阈值范围内，则去噪处理，即曲线标么后的百分比保持上次数值不变。</p>																					
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式														
E4-35	HDI 曲线上 下限选择	0xE423	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-														
	数值：																					
		位	名称	值																		
		个位	HDI	0: 限幅 1: 不限幅																		
		十位	保留																			
		百位	保留																			
	千位	保留																				
	万位	保留																				

	<p>设定说明： 设置 HDI 输入脉冲低于曲线最小输入时的输出。</p> <p>选项说明： 个位： 0：限幅 -HDI 输入低于曲线最小输入时，曲线标幺百分比为最小输入对应设定。 1：不限幅 - AI 输入电压低于曲线最小输入时，继续按照曲线斜率进行插值计算。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
E4-36	HDI 椒盐噪声	0xE424	0ms~1000ms	0ms	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置对 HDI 椒盐噪声滤波维持时间，椒盐噪声阈值为 250Hz。</p> <p>补充说明： 1、针对 HDI 硬件采样，如果本次输入相对上次输入差值的绝对值大于阈值 250Hz 且维持滤波持续时间后，则本次 HDI 信号正常输入。 2、如果本次输入相对上次输入差值的绝对值小于阈值 250Hz 则直接将本次 HDI 信号输入。</p>							

EE 输入输出校正(用户)

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-00	AI1 实测电压 1	0xEE00	-10.000V~+10.000V	2.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AI1 实测电压 1，即仪表实际测量的电压值。</p> <p>补充说明： 对 AI1 端子进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个实测电压和显示电压。</p>							
EE-01	AI1 显示电压 1	0xEE01	-10.000V~+10.000V	2.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AI1 显示电压 1，即显示的 AI1 校正前电压(U0-21)。</p> <p>补充说明： 对 AI1 端子进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个实测电压和显示电压。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

EE-02	AI1 实测电压 2	0xEE02	-10.000V~+ 10.000V	8.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI1 实测电压 2，即仪表实际测量的电压值。 补充说明： 对 AI1 端子进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个实测电压和显示电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-03	AI1 显示电压 2	0xEE03	-10.000V~+ 10.000V	8.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置 AI1 显示电压 2，即显示的 AI1 校正前电压(U0-21)。 补充说明： 对 AI1 端子进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个实测电压和显示电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-04	MD-BP-M 电 位器实测电 压 1	0xEE04	-10.000V~+ 10.000V	2.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置 MD-BP-M 电位器实测电压 1，即仪表实际测量的电压值。 补充说明： 对外引键盘电位器进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个实测电压和显示电压。实测电压是仪表实际测量的电压值，							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-05	MD-BP-M 电 位器显示电 压 1	0xEE05	-10.000V~+ 10.000V	2.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置 MD-BP-M 显示电压 1，即显示的 MD-BP-M 校正前电压(U0-57)。 补充说明： 对外引键盘电位器进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个实测电压和显示电压。实测电压是仪表实际测量的电压值，。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-06	MD-BP-M 电 位器实测电 压 2	0xEE06	-10.000V~+ 10.000V	8.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置 MD-BP-M 电位器实测电压 2，即仪表实际测量的电压值。							

	<p>补充说明： 对外引键盘电位器进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个实测电压和显示电压。实测电压是仪表实际测量的电压值，</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-07	MD-BP-M 电位器显示电压 2	0xEE07	-10.000V~+10.000V	8.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 MD-BP-M 显示电压 2，即显示的 MD-BP-M 校正前电压(U0-57)。</p> <p>补充说明： 对外引键盘电位器进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个实测电压和显示电压。实测电压是仪表实际测量的电压值，</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-12	AO1 目标电压 1	0xEE0C	-10.000V~+10.000V	2.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AO1 目标电压 1，即预期输出电压</p> <p>补充说明： 对 AO1 端子进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个目标电压和实测电压。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-13	AO1 实测电压 1	0xEE0D	-10.000V~+10.000V	2.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AO1 实测电压 1，即仪器实际测量的输出电压。</p> <p>补充说明： 对 AO1 端子进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个目标电压和实测电压。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-14	AO1 目标电压 2	0xEE0E	-10.000V~+10.000V	8.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AO1 目标电压 2，即预期输出电压</p> <p>补充说明： 对 AO1 端子进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个目标电压和实测电压。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
EE-15	AO1 实测电压 2	0xEE0F	-10.000V~+10.000V	8.000V	有符号 16 位	停机更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置 AO1 实测电压 2，即仪器实际测量的输出电压。</p>							

	补充说明： 对 AO1 端子进行模拟量电压校正时，通过 2 个点形成一条校正的曲线，每个点对应一个目标电压和实测电压。
--	----------------------------------------------------------------

H 保护及辅助参数

H1 故障等级设置

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
H1-00	故障保护动作选择 0	0x8100	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-															
	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 55%;">名称</th> <th style="width: 30%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>过流(E002)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>过压(E005)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>缓冲故障(E008)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>欠压(E009)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	过流(E002)	0: 自由停机	十位	过压(E005)	0: 自由停机	百位	缓冲故障(E008)	0: 自由停机	千位	欠压(E009)	0: 自由停机
	位	名称	值																				
个位	过流(E002)	0: 自由停机																					
十位	过压(E005)	0: 自由停机																					
百位	缓冲故障(E008)	0: 自由停机																					
千位	欠压(E009)	0: 自由停机																					
设定说明： 设置故障保护动作选择 0 中个位、十位、百位、千位各表示不同故障的保护动作。 选项说明： 个位：过流(E002) 0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现过流故障，则面板会显示故障主码为 E002，电机侧进行自由停机。 十位：过压(E005) 0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现过压故障，则面板会显示故障主码为 E005，电机侧进行自由停机。 百位：缓冲故障(E008) 0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现缓冲故障，则面板会显示故障主码为 E008，电机侧进行自由停机。 千位：欠压(E009) 0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现欠压故障，则面板会显示故障主码为 E009，电机侧进行自由停机。 补充说明： 故障保护动作选择 0 中包含的过流、过压、接触器动作频繁、欠压故障无法修改故障保护动作，发生以上故障，变频器则会停止输出，电机侧进行自由停机。																							
	故障保护动作选择 1	0x8101	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-															
H1-01	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 55%;">名称</th> <th style="width: 30%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td> </td> <td> </td> <td> </td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值												
位	名称	值																					

个位	逆变器过载(E010)	0: 自由停机
十位	电机过载(E011)	0: 自由停机
百位	输入侧缺相故障(E012)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略
千位	输出缺相(E013)	0: 自由停机

设定说明:

设置故障保护动作选择 1 中个位、十位、百位、千位各表示不同故障的保护动作。

选项说明:

个位: 逆变器过载(E010)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现变频器过载故障, 则面板会显示故障主码为 E010, 电机侧进行自由停机。

十位: 电机过载(E011)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现电机过载故障, 则面板会显示故障主码为 E011, 电机侧进行自由停机。

百位: 输入侧缺相故障(E012)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 则面板会显示故障主码为 E012, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E012, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E012, 电机侧进行快速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E012, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L012, 变频器则会限制在规定速度内运行。

000AH: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L012, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

000BH: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L012, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

000CH: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L012, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A012, 变频器正常运行。

14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N012, 变频器正常运行。

	<p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现输入侧缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>千位: 输出缺相(E013)</p> <p>0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现输出缺相故障, 面板显示故障主码为 E013, 电机侧进行自由停机。</p> <p>补充说明:</p> <p>故障保护动作选择 1 中逆变器过载、电机过载和输出缺相无法修改故障保护动作, 发生以上故障, 变频器则会停止输出, 电机侧进行自由停机; 而发生输入侧缺相故障, 可以修改其故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>																						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
H1-02	故障保护动作选择 2	0x8102	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-															
	数值:																						
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>模块过温(E014)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>外部故障(E015)</td> <td>0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>电流采样异常(E018)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	模块过温(E014)	0: 自由停机	十位	外部故障(E015)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	百位	保留	0: 自由停机	千位	电流采样异常(E018)	0: 自由停机
	位	名称	值																				
	个位	模块过温(E014)	0: 自由停机																				
十位	外部故障(E015)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略																					
百位	保留	0: 自由停机																					
千位	电流采样异常(E018)	0: 自由停机																					
<p>设定说明:</p> <p>设置故障保护动作选择 2 中个位、十位、千位各表示不同故障的保护动作。</p> <p>选项说明:</p> <p>个位: 模块过温(E014)</p> <p>0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现模块过温故障, 则面板会显示故障主码为 E014, 电机侧进行自由停机。</p> <p>十位: 外部故障(E015)</p> <p>0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 则面板会显示故障主码为 E015, 电机侧进行自由停机。</p> <p>1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E015, 电机侧进行最大能力停机。</p> <p>2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E015, 电机侧进行快速停机。</p> <p>3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E015, 电机侧进行减速停机。</p>																							

	<p>9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L015, 变频器则会限制在规 定速度内运行。</p> <p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L015, 变频器输出功率 则会限制在规 定数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L015, 变频器输出电 流则会限制在规 定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L015, 变频器输出转矩 则会限制在规 定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A015, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N015, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现外部故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>千位: 电流采样异常(E018)</p> <p>0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现电流采样故障, 面板显示故障主码为 E018, 电机侧进行自由停机。</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 2 中模块过温和电流采样异常故障无法修改故障保护动作, 发生以上故障, 变频器则会停止输出, 电机侧 进行自由停机; 而发生外部故障, 可以修改其故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>																						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
H1-03	故障保护动 作选择 3	0x8103	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-															
<p>数值:</p> <table border="1" data-bbox="315 1127 1032 1484"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>参数辨识异常(E019)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>EEPROM 故障(E021)</td> <td>0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> </tbody> </table>									位	名称	值	个位	参数辨识异常(E019)	0: 自由停机	十位	保留	0: 自由停机	百位	EEPROM 故障(E021)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机	千位	保留	0: 自由停机
位	名称	值																					
个位	参数辨识异常(E019)	0: 自由停机																					
十位	保留	0: 自由停机																					
百位	EEPROM 故障(E021)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机																					
千位	保留	0: 自由停机																					
<p>设定说明: 设置故障保护动作选择 3 中个位、十位、千位各表示不同故障的保护动作。</p> <p>选项说明: 个位: 参数辨识异常(E019) 0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现参数辨识故障, 则面板会显示故障主码为 E019, 电机侧进行自由停机。 百位: EEPROM 故障(E021) 0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现 EEPROM 故障, 则面板会显示故障主码为 E021, 电机侧进行自由停机。 1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现 EEPROM 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E021, 电机侧进 行最大能力停机。 2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现 EEPROM 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E021, 电机侧进行快</p>																							

	<p>速停机。</p> <p>3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现 EEPROM 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E021, 电机侧进行减速停机。</p> <p>补充说明:</p> <p>故障保护动作选择 3 中参数辨识故障无法修改故障保护动作, 发生以上故障, 变频器则会停止输出, 电机侧进行自由停机; 而发生 EEPROM 故障, 可以修改其故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-04	故障保护动作选择 4	0x8104	见“数值”	0xD000	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值:							
	个位	输出对地短路(E023)		0: 自由停机				
	十位	累计运行时间到达(E026)		0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略				
	百位	自定义故障(E027)		0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略				

千位	自定义警告(E028)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	
<p>设定说明： 设置故障保护动作选择 4 中个位、十位、千位各表示不同故障的保护动作。</p> <p>选项说明：</p> <p>个位：输出对地短路(E023)</p> <p>0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现输出对地短路故障，则面板会显示故障主码为 E023，电机侧进行自由停机。</p> <p>十位：累计运行时间到达(E026)</p> <p>0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，则面板会显示故障主码为 E026，电机侧进行自由停机。</p> <p>1：最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E026，电机侧进行最大能力停机。</p> <p>2：快速停机 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E026，电机侧进行快速停机。</p> <p>3：减速停机 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E026，电机侧进行减速停机。</p> <p>9：限速运行 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L026，变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10：原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L026，变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11：限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L026，变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12：限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L026，变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13：显示警告 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 A026，变频器正常运行。</p> <p>14：提示 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 N026，变频器正常运行。</p> <p>15：忽略 - 当变频器由于某些原因出现累计运行时间到达故障，设置该故障保护动作，面板不显示故障，变频器正常运行。</p> <p>百位：自定义故障(E027)</p> <p>0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现自定义故障，面板显示故障主码为 E027，电机侧进行自由停机。</p> <p>1：最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现自定义故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E027，电机侧进行最大能力停机。</p>			

<p>2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现自定义故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E027, 电机侧进行快速停机。</p> <p>3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现自定义故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E027, 电机侧进行减速停机。</p> <p>9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L027, 变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L027, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L027, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L027, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L027, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N027, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现自定义故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>千位: 自定义警告(Err28)</p> <p>0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板会显示故障主码为 E028, 电机侧进行自由停机。</p> <p>1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E028, 电机侧进行最大能力停机。</p> <p>2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E028, 电机侧进行快速停机。</p> <p>3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E028, 电机侧进行减速停机。</p> <p>9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L028, 变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L028, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L028, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L028, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A028, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N028, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现自定义警告, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 4 中输出对地短路故障无法修改故障保护动作, 发生以上故障, 变频器则会停止输出, 电机侧进行自由停机; 而发生累计运行时间到达故障和自定义故障, 可以修改其故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-05	故障保护动	0x8105	见“数值”	0xD000	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

作选择 5

数值：

位	名称	值
个位	累计上电时间到达故障(E029)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略
十位	三相缺相(E030)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略
百位	PID 故障(E031)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略

千位	参数异常(E032)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	
<p>设定说明： 设置故障保护动作选择 5 中个位、十位、千位各表示不同故障的保护动作。</p> <p>选项说明：</p> <p>个位：累计上电时间到达故障(E029)</p> <p>0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板会显示故障主码为 E029，电机侧进行自由停机。</p> <p>1：最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E029，电机侧进行最大能力停机。</p> <p>2：快速停机 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E029，电机侧进行快速停机。</p> <p>3：减速停机 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E029，电机侧进行减速停机。</p> <p>9：限速运行 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L029，变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10：限制功率 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L029，变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11：限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L029，变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12：限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L029，变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13：显示警告 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 A029，变频器正常运行。</p> <p>14：提示 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 N029，变频器正常运行。</p> <p>15：忽略 - 当变频器由于某些原因出现累计上电时间到达故障，设置该故障保护动作，面板不显示故障，变频器正常运行。</p> <p>十位：三相缺相(E030)</p> <p>0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障，面板显示故障主码为 E030，电机侧进行自由停机。</p> <p>1：最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E030，电机侧进行最大能力停机。</p> <p>2：快速停机 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E030，电机侧进行快</p>			

速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E030, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L030, 变频器则会限制在规定速度内运行。

10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L030, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L030, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L030, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A030, 变频器正常运行。

14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N030, 变频器正常运行。

15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现三相缺相故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。

百位: PID 故障(E031)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 面板显示故障主码为 E031, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E031, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E031, 电机侧进行快速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E031, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L031, 变频器则会限制在规定速度内运行。

10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L031, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L031, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L031, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A031, 变频器正常运行。

14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N031, 变频器正常运行。

15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现 PID 反馈丢失故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。

千位: 参数异常(E032)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板会显示故障主码为 E032, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E032, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E032, 电机侧进行快

<p>速停机。</p> <p>3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E032, 电机侧进行减速停机。</p> <p>9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L032, 变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L032, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L032, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L032, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A032, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N032, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现参数复位异常, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 5 中累计上电时间到达故障、三相缺相故障、参数异常和 PID 故障, 均可以修改其故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
H1-06	故障保护动作选择 6	0x8106	见“数值”	0x00D0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-								
	<p>数值:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>速度偏差过大(E042)</td> <td>0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	保留	0: 自由停机	十位	速度偏差过大(E042)
位	名称	值														
个位	保留	0: 自由停机														
十位	速度偏差过大(E042)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略														

百位	电机速度超过限制(E043)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略
千位	保留	0: 自由停机

设定说明:

设置故障保护动作选择 6 中个位、十位、千位各表示不同故障的保护动作。

选项说明:

个位 保留

十位: 速度偏差过大(E042)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 面板显示故障主码为 E042, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E042, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E042, 电机侧进行快速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E042, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L042, 变频器则会限制在规定速度内运行。

10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L042, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L042, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L042, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A042, 变频器正常运行。

14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N042, 变频器正常运行。

15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现速度偏差过大故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。

百位: 电机速度异常(E043)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 面板显示故障主码为 E043, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E043, 电机侧进行最大能力停机。

	<p>2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E043, 电机侧进行快速停机。</p> <p>3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E043, 电机侧进行减速停机。</p> <p>9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L043, 变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L043, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L043, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L043, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A043, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N043, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现电机速度异常, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>千位: 保留</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 6 中包含的速度偏差过大故障和电机速度异常, 均可以修改其故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>																						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
H1-07	故障保护动作选择 7	0x8107	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-															
	<p>数值:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>辨识磁极位置出错(E051)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	保留	0: 自由停机	十位	保留	0: 自由停机	百位	辨识磁极位置出错(E051)	0: 自由停机	千位	保留	0: 自由停机
	位	名称	值																				
个位	保留	0: 自由停机																					
十位	保留	0: 自由停机																					
百位	辨识磁极位置出错(E051)	0: 自由停机																					
千位	保留	0: 自由停机																					
<p>设定说明: 设置故障保护动作选择 7 中个位、十位、百位、千位各表示不同故障的保护动作。</p> <p>选项说明: 百位: 辨识磁极位置出错(E051) 0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现辨识磁极位置出错, 则面板会显示故障主码为 E051, 电机侧进行自由停机。</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 7 中包含辨识磁极位置出错故障, 无法修改故障保护动作, 发生该故障, 变频器则会停止输出, 电机侧进</p>																							

	行自由停机。																					
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式														
H1-08	故障保护动作选择 8	0x8108	见“数值”	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-														
	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 45%;">名称</th> <th style="width: 40%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>自检故障 1(E056)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>自检故障 2(E057)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>自检故障 3(E058)</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>自检故障 4(E059)</td> <td>0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	自检故障 1(E056)	0: 自由停机	十位	自检故障 2(E057)	0: 自由停机	百位	自检故障 3(E058)	0: 自由停机	千位	自检故障 4(E059)
位	名称	值																				
个位	自检故障 1(E056)	0: 自由停机																				
十位	自检故障 2(E057)	0: 自由停机																				
百位	自检故障 3(E058)	0: 自由停机																				
千位	自检故障 4(E059)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略																				
设定说明： 设置故障保护动作选择 8 中个位、十位、百位、千位各表示不同故障的保护动作。																						
选项说明： 个位：自检故障 1(E056) 0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 1，则面板会显示故障主码为 E056，电机侧进行自由停机。 十位：自检故障 2(E057) 0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 2，则面板会显示故障主码为 E057，电机侧进行自由停机。 百位：自检故障 3(E058) 0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 3，则面板会显示故障主码为 E058，电机侧进行自由停机。 千位：自检故障 4(E059) 0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4，则面板会显示故障主码为 E059，电机侧进行自由停机。 1：最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E059，电机侧进行最大能力停机。 2：快速停机 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E059，电机侧进行快速停机。 3：减速停机 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E059，电机侧进行减速停机。 9：限速运行 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L059，变频器则会限制在规定速度内运行。																						

	<p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L059, 变频器输出功率则会限制在规定的数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L059, 变频器输出电流则会限制在规定的数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L059, 变频器输出转矩则会限制在规定的数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A059, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N059, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现自检故障 4, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 8 中包含的自检故障 1、自检故障 2、自检故障 3、无法修改故障保护动作, 发生以上故障, 变频器则会停止输出, 电机侧进行自由停机。自检故障 4 可以修改其故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>																						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
H1-09	故障保护动作选择 9	0x8109	见“数值”	0xF000	无符号 16 位	实时更改	扩展	-															
	<p>数值:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td>0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>风扇故障(E080)</td> <td>0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	保留	0: 自由停机	十位	保留	0: 自由停机	百位	保留	0: 自由停机	千位	风扇故障(E080)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略
	位	名称	值																				
个位	保留	0: 自由停机																					
十位	保留	0: 自由停机																					
百位	保留	0: 自由停机																					
千位	风扇故障(E080)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略																					
<p>设定说明: 设置故障保护动作选择 9 中个位、十位、百位、千位各表示不同故障的保护动作。</p> <p>选项说明: 千位: 风扇故障(E080) 0: 自由停机 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 则面板会显示故障主码为 E80, 电机侧进行自由停机。</p>																							

<p>1: 最大能力停机 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E080, 电机侧进行最大能力停机。</p> <p>2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E080, 电机侧进行快速停机。</p> <p>3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E080, 电机侧进行减速停机。</p> <p>9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L080, 变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L80, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L080, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L080, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A080, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N080, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现风扇故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 9 中包含的风扇故障可以修改故障保护动作, 修改其故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-10	故障保护动作选择 10	0x810A	见“数值”	0xF00	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值:							
	位	名称	值					
个位	保留	0: 自由停机						
十位	保留	0: 自由停机						
百位	时序故障(E085)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略						

千位	电机控制异常 1(E093)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	
<p>设定说明： 设置故障保护动作选择 10 中个位、十位、百位、千位各表示不同故障的保护动作。</p> <p>选项说明：</p> <p>百位：时序故障(E085)</p> <p>0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，则面板会显示故障主码为 E085，电机侧进行自由停机。</p> <p>1：最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E085，电机侧进行最大能力停机。</p> <p>2：快速停机 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E085，电机侧进行快速停机。</p> <p>3：减速停机 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E085，电机侧进行减速停机。</p> <p>9：限速运行 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L085，变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10：限制功率 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L085，变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11：限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L085，变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12：限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L085，变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13：显示警告 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 A085，变频器正常运行。</p> <p>14：提示 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 N085，变频器正常运行。</p> <p>15：忽略 - 当变频器由于某些原因出现时序故障，设置该故障保护动作，面板不显示故障，变频器正常运行。</p> <p>千位：电机控制异常 1(E093)</p> <p>0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1，则面板会显示故障主码为 E093，电机侧进行自由停机。</p> <p>1：最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E093，电机侧进行最大能力停机。</p> <p>2：快速停机 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E093，电机侧进行快速停机。</p> <p>3：减速停机 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E093，电机侧进行减速停机。</p>			

	<p>9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L093, 变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L093, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L093, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L093, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A093, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N093, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 1, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 10 中包含的时序故障和电机控制异常 1 可以修改其故障保护动作, 修改故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>																						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
H1-11	故障保护动作选择 11	0x810B	见“数值”	0xDDDD	无符号 16 位	实时更改	扩展	-															
	<p>数值:</p> <table border="1" data-bbox="315 1129 1032 1625"> <thead> <tr> <th data-bbox="315 1129 477 1167">位</th> <th data-bbox="477 1129 786 1167">名称</th> <th data-bbox="786 1129 1032 1167">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td data-bbox="315 1167 477 1625" rowspan="15">个位</td> <td data-bbox="477 1167 786 1625" rowspan="15">电机控制异常 2(E094)</td> <td data-bbox="786 1167 1032 1205">0: 自由停机</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1205 1032 1243">1: 最大能力停机</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1243 1032 1281">2: 快速停机</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1281 1032 1318">3: 减速停机</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1318 1032 1356">9: 限速运行</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1356 1032 1394">10: 限制功率</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1394 1032 1432">11: 限电流运行</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1432 1032 1470">12: 限转矩运行</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1470 1032 1507">13: 显示警告</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1507 1032 1545">14: 提示</td> </tr> <tr> <td data-bbox="786 1545 1032 1583">15: 忽略</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	电机控制异常 2(E094)	0: 自由停机	1: 最大能力停机	2: 快速停机	3: 减速停机	9: 限速运行	10: 限制功率	11: 限电流运行	12: 限转矩运行	13: 显示警告	14: 提示
位	名称	值																					
个位	电机控制异常 2(E094)	0: 自由停机																					
		1: 最大能力停机																					
		2: 快速停机																					
		3: 减速停机																					
		9: 限速运行																					
		10: 限制功率																					
		11: 限电流运行																					
		12: 限转矩运行																					
		13: 显示警告																					
		14: 提示																					
		15: 忽略																					

十位	变频器预过载(E110)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略
百位	电机预过载(E111)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略
千位	模块预过温(E114)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略

设定说明:

设置故障保护动作选择 11 中个位、十位、百位、千位各表示不同故障的保护动作。

选项说明:

个位: 电机控制异常 2(E094)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 则面板会显示故障主码为 E094, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E094, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E094, 电机侧进行

快速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E094, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L094, 变频器则会限制在规定速度内运行。

10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L094, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L094, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L094, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A094, 变频器正常运行。

14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N094, 变频器正常运行。

15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现电机控制异常 2, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。

十位: 变频器预过载(E110)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 则面板会显示故障主码为 E110, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E110, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E110, 电机侧进行快速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E110, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L110, 变频器则会限制在规定速度内运行。

10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L110, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L110, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L110, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A110, 变频器正常运行。

14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N110, 变频器正常运行。

15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现变频器预过载, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。

百位: 电机预过载(Err111)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 则面板会显示故障主码为 E111, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E111, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E111, 电机侧进行快速停机。

	<p>3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E111, 电机侧进行减速停机。</p> <p>9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L111, 变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L111, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L111, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L111, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A111, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N111, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现电机预过载, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>千位: 模块预过温(Err114)</p> <p>0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 则面板会显示故障主码为 E114, 电机侧进行自由停机。</p> <p>1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E114, 电机侧进行最大能力停机。</p> <p>2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E114, 电机侧进行快速停机。</p> <p>3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E114, 电机侧进行减速停机。</p> <p>9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L114, 变频器则会限制在规定速度内运行。</p> <p>10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L114, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。</p> <p>11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L114, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L114, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A114, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N114, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现模块预过温, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 11 中包含的电机控制异常 2、变频器预过载、电机预过载和模块预过温可以修改其故障保护动作, 修改故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-12	故障保护动作选择 12	0x810C	见“数值”	0x30F0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

数值：

位	名称	值
个位	保留	0: 自由停机
十位	AI/HDI 断线故障(E154)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略
百位	故障自动复位失败故障(Err159)	0: 自由停机
千位	Modbus 通信超时故障(E160)	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略

设定说明：

设置故障保护动作选择 12 中个位、十位、百位、千位各表示不同故障的保护动作。

选项说明：

十位：AI/HDI 断线故障(E154)

0：自由停机 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障，则面板会显示故障主码为 E154，电机侧进行自由停机。

1：最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E154，电机侧进行最大能力停机。

2：快速停机 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E154，电机侧进行快速停机。

3：减速停机 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 E154，电机侧进行减速停机。

9：限速运行 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L154，变频器则会限制在规定速度内运行。

10：限制功率 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障，设置该故障保护动作，面板显示故障主码为 L154，变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L154, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L154, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A154, 变频器正常运行。

14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N154, 变频器正常运行。

15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现 AI/HDI 断线故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。

百位: 故障自动复位失败故障(E159)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 则面板会显示故障主码为 E159, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E159, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E159, 电机侧进行快速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E159, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L159, 变频器则会限制在规定速度内运行。

10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L159, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L159, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L159, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A159, 变频器正常运行。

14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N159, 变频器正常运行。

15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现故障自动复位失败故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。

千位: Modbus 通信超时故障(E160)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 则面板会显示故障主码为 E160, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E160, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E160, 电机侧进行快速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E160, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L160, 变频器则会限制在规定速度内运行。

10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L160, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L160,

	<p>变频器输出电流则会限制在规定数值内。</p> <p>12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L160, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。</p> <p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A160, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N160, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现 Modbus 通信超时故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 12 中包含的 AI/HDI 断线故障、故障自动复位失败故障、Modbus 通信超时故障可以修改其故障保护动作, 修改故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>																																											
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																																				
H1-13	故障保护动作选择 13	0x810D	见“数值”	0x0033	无符号 16 位	实时更改	扩展	-																																				
	数值:																																											
	个位	CANopen 故障(E161)	<table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>自由停机</td><td>0: 自由停机</td></tr> <tr><td>1</td><td>最大能力停机</td><td>1: 最大能力停机</td></tr> <tr><td>2</td><td>快速停机</td><td>2: 快速停机</td></tr> <tr><td>3</td><td>减速停机</td><td>3: 减速停机</td></tr> <tr><td>9</td><td>限速运行</td><td>9: 限速运行</td></tr> <tr><td>10</td><td>限制功率</td><td>10: 限制功率</td></tr> <tr><td>11</td><td>限电流运行</td><td>11: 限电流运行</td></tr> <tr><td>12</td><td>限转矩运行</td><td>12: 限转矩运行</td></tr> <tr><td>13</td><td>显示警告</td><td>13: 显示警告</td></tr> <tr><td>14</td><td>提示</td><td>14: 提示</td></tr> <tr><td>15</td><td>忽略</td><td>15: 忽略</td></tr> </tbody> </table>						位	名称	值	0	自由停机	0: 自由停机	1	最大能力停机	1: 最大能力停机	2	快速停机	2: 快速停机	3	减速停机	3: 减速停机	9	限速运行	9: 限速运行	10	限制功率	10: 限制功率	11	限电流运行	11: 限电流运行	12	限转矩运行	12: 限转矩运行	13	显示警告	13: 显示警告	14	提示	14: 提示	15	忽略	15: 忽略
	位	名称	值																																									
0	自由停机	0: 自由停机																																										
1	最大能力停机	1: 最大能力停机																																										
2	快速停机	2: 快速停机																																										
3	减速停机	3: 减速停机																																										
9	限速运行	9: 限速运行																																										
10	限制功率	10: 限制功率																																										
11	限电流运行	11: 限电流运行																																										
12	限转矩运行	12: 限转矩运行																																										
13	显示警告	13: 显示警告																																										
14	提示	14: 提示																																										
15	忽略	15: 忽略																																										
十位	CANlink 故障(E162)	<table border="1"> <tbody> <tr><td>0</td><td>自由停机</td><td>0: 自由停机</td></tr> <tr><td>1</td><td>最大能力停机</td><td>1: 最大能力停机</td></tr> <tr><td>2</td><td>快速停机</td><td>2: 快速停机</td></tr> <tr><td>3</td><td>减速停机</td><td>3: 减速停机</td></tr> <tr><td>9</td><td>限速运行</td><td>9: 限速运行</td></tr> <tr><td>10</td><td>限制功率</td><td>10: 限制功率</td></tr> <tr><td>11</td><td>限电流运行</td><td>11: 限电流运行</td></tr> <tr><td>12</td><td>限转矩运行</td><td>12: 限转矩运行</td></tr> <tr><td>13</td><td>显示警告</td><td>13: 显示警告</td></tr> <tr><td>14</td><td>提示</td><td>14: 提示</td></tr> <tr><td>15</td><td>忽略</td><td>15: 忽略</td></tr> </tbody> </table>						0	自由停机	0: 自由停机	1	最大能力停机	1: 最大能力停机	2	快速停机	2: 快速停机	3	减速停机	3: 减速停机	9	限速运行	9: 限速运行	10	限制功率	10: 限制功率	11	限电流运行	11: 限电流运行	12	限转矩运行	12: 限转矩运行	13	显示警告	13: 显示警告	14	提示	14: 提示	15	忽略	15: 忽略				
0	自由停机	0: 自由停机																																										
1	最大能力停机	1: 最大能力停机																																										
2	快速停机	2: 快速停机																																										
3	减速停机	3: 减速停机																																										
9	限速运行	9: 限速运行																																										
10	限制功率	10: 限制功率																																										
11	限电流运行	11: 限电流运行																																										
12	限转矩运行	12: 限转矩运行																																										
13	显示警告	13: 显示警告																																										
14	提示	14: 提示																																										
15	忽略	15: 忽略																																										
百位	保留	0: 自由停机																																										

千位	保留	0: 自由停机
----	----	---------

设定说明:

设置故障保护动作选择 13 中个位、十位、百位、千位各表示不同故障的保护动作。

选项说明:

个位: CANopen 故障(E161)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 则面板会显示故障主码为 E161, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E161, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E161, 电机侧进行快速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E161, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L161, 变频器则会限制在规定速度内运行。

10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L161, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L161, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L161, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A161, 变频器正常运行。

14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N161, 变频器正常运行。

15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现 CANopen 故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。

十位: CANlink 故障(E162)

0: 自由停机 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 则面板会显示故障主码为 E162, 电机侧进行自由停机。

1: 最大能力停机 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E162, 电机侧进行最大能力停机。

2: 快速停机 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E162, 电机侧进行快速停机。

3: 减速停机 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 E162, 电机侧进行减速停机。

9: 限速运行 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L162, 变频器则会限制在规定速度内运行。

10: 限制功率 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L162, 变频器输出功率则会限制在规定数值内。

11: 限电流运行 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L162, 变频器输出电流则会限制在规定数值内。

12: 限转矩运行 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 L162, 变频器输出转矩则会限制在规定数值内。

	<p>13: 显示警告 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 A162, 变频器正常运行。</p> <p>14: 提示 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板显示故障主码为 N162, 变频器正常运行。</p> <p>15: 忽略 - 当变频器由于某些原因出现 CANlink 故障, 设置该故障保护动作, 面板不显示故障, 变频器正常运行。</p> <p>补充说明: 故障保护动作选择 13 中包含的 CANopen 和 CANlink 故障可以修改其故障保护动作, 修改故障保护动作选择, 使变频器产生不同动作。</p>																								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
H1-30	第一组异常码设置	0x811E	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	标准	-																	
	<p>设定说明: 设置第一组需要修改故障等级的故障码。</p> <p>补充说明: 需要输入故障的主码和子码, 例如填写 80.1, 然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测, 则风扇故障无法显示, 不会影响正常运行。</p>																								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
H1-31	第一组异常等级设置	0x811F	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	标准	-																	
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0000H: 自由停机</td> <td>0006H: 保留</td> <td>000BH: 限电流运行</td> </tr> <tr> <td>0001H: 最大能力停机</td> <td>0007H: 保留</td> <td>000CH: 限转矩运行</td> </tr> <tr> <td>0002H: 快速停机</td> <td>0008H: 保留</td> <td>000DH: 显示警告</td> </tr> <tr> <td>0003H: 减速停机</td> <td>0009H: 限速运行</td> <td>000EH: 提示</td> </tr> <tr> <td>0004H: 保留</td> <td>000AH: 限制功率</td> <td>000FH: 忽略</td> </tr> <tr> <td>0005H: 保留</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>设定说明: 该参数为 H1-30 第一组异常码的故障等级设置。</p> <p>选项说明: 0000H: 自由停机 - 发生故障时变频器显示 E, 自由停机。 0001H: 最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E, 按照最大能力停机。 0002H: 快速停机 - 发生故障时变频器显示 E, 快速停机。 0003H: 减速停机 - 发生故障时变频器显示 E, 减速停机。 0009H: 限速运行 - 变频器显示 L, 限制速度继续运行。 000AH: 限制功率 - 变频器显示 L, 限制功率继续运行。 000BH: 限电流运行 - 变频器显示 L, 限制电流继续运行。</p>								0000H: 自由停机	0006H: 保留	000BH: 限电流运行	0001H: 最大能力停机	0007H: 保留	000CH: 限转矩运行	0002H: 快速停机	0008H: 保留	000DH: 显示警告	0003H: 减速停机	0009H: 限速运行	000EH: 提示	0004H: 保留	000AH: 限制功率	000FH: 忽略	0005H: 保留	
0000H: 自由停机	0006H: 保留	000BH: 限电流运行																							
0001H: 最大能力停机	0007H: 保留	000CH: 限转矩运行																							
0002H: 快速停机	0008H: 保留	000DH: 显示警告																							
0003H: 减速停机	0009H: 限速运行	000EH: 提示																							
0004H: 保留	000AH: 限制功率	000FH: 忽略																							
0005H: 保留																									

	<p>000CH: 限转矩运行 - 变频器显示 L, 限制转矩继续运行。 000DH: 显示警告 - 变频器显示警告 A, 对运行无影响。 000EH: 提示 - 变频器显示提示 N, 对运行无影响。 000FH: 忽略 - 变频器屏蔽此故障</p> <p>补充说明: 当设置完异常码后, 该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式, 只能设置允许的等级。</p>																								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
H1-32	第二组异常码设置	0x8120	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	标准	-																	
	<p>设定说明: 设置第二组需要修改故障等级的故障码。</p> <p>补充说明: 需要输入故障的主码和子码, 例如填写 80.1, 然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测, 则风扇故障无法显示, 不会影响正常运行。。</p>																								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
H1-33	第二组异常等级设置	0x8121	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	标准	-																	
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0000H: 自由停机</td> <td>0006H: 保留</td> <td>000BH: 限电流运行</td> </tr> <tr> <td>0001H: 最大能力停机</td> <td>0007H: 保留</td> <td>000CH: 限转矩运行</td> </tr> <tr> <td>0002H: 快速停机</td> <td>0008H: 保留</td> <td>000DH: 显示警告</td> </tr> <tr> <td>0003H: 减速停机</td> <td>0009H: 限速运行</td> <td>000EH: 提示</td> </tr> <tr> <td>0004H: 保留</td> <td>000AH: 限制功率</td> <td>000FH: 忽略</td> </tr> <tr> <td>0005H: 保留</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>设定说明: 该参数为 H1-32 第二组异常码的故障等级设置。</p> <p>选项说明: 0000H: 自由停机 - 发生故障时变频器显示 E, 自由停机。 0001H: 最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E, 按照最大能力停机。 0002H: 快速停机 - 发生故障时变频器显示 E, 快速停机。 0003H: 减速停机 - 发生故障时变频器显示 E, 减速停机。 0009H: 限速运行 - 变频器显示 L, 限制速度继续运行。 000AH: 限制功率 - 变频器显示 L, 限制功率继续运行。 000BH: 限电流运行 - 变频器显示 L, 限制电流继续运行。 000CH: 限转矩运行 - 变频器显示 L, 限制转矩继续运行。 000DH: 显示警告 - 变频器显示警告 A, 对运行无影响。</p>								0000H: 自由停机	0006H: 保留	000BH: 限电流运行	0001H: 最大能力停机	0007H: 保留	000CH: 限转矩运行	0002H: 快速停机	0008H: 保留	000DH: 显示警告	0003H: 减速停机	0009H: 限速运行	000EH: 提示	0004H: 保留	000AH: 限制功率	000FH: 忽略	0005H: 保留	
0000H: 自由停机	0006H: 保留	000BH: 限电流运行																							
0001H: 最大能力停机	0007H: 保留	000CH: 限转矩运行																							
0002H: 快速停机	0008H: 保留	000DH: 显示警告																							
0003H: 减速停机	0009H: 限速运行	000EH: 提示																							
0004H: 保留	000AH: 限制功率	000FH: 忽略																							
0005H: 保留																									

	<p>000EH: 提示 - 变频器显示提示 N, 对运行无影响。</p> <p>000FH: 忽略 - 变频器屏蔽此故障</p> <p>补充说明: 当设置完异常码后, 该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式, 只能设置允许的等级。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-34	第三组异常码设置	0x8122	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	标准	-																		
	<p>设定说明: 设置第三组需要修改故障等级的故障码。</p> <p>需要输入故障的主码和子码, 例如填写 80.1, 然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测, 则风扇故障无法显示, 不会影响正常运行。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-35	第三组异常等级设置	0x8123	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	标准	-																		
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0000H: 自由停机</td> <td>0006H: 保留</td> <td>000BH: 限电流运行</td> </tr> <tr> <td>0001H: 最大能力停机</td> <td>0007H: 保留</td> <td>000CH: 限转矩运行</td> </tr> <tr> <td>0002H: 快速停机</td> <td>0008H: 保留</td> <td>000DH: 显示警告</td> </tr> <tr> <td>0003H: 减速停机</td> <td>0009H: 限速运行</td> <td>000EH: 提示</td> </tr> <tr> <td>0004H: 保留</td> <td>000AH: 限制功率</td> <td>000FH: 忽略</td> </tr> <tr> <td>0005H: 保留</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>								0000H: 自由停机	0006H: 保留	000BH: 限电流运行	0001H: 最大能力停机	0007H: 保留	000CH: 限转矩运行	0002H: 快速停机	0008H: 保留	000DH: 显示警告	0003H: 减速停机	0009H: 限速运行	000EH: 提示	0004H: 保留	000AH: 限制功率	000FH: 忽略	0005H: 保留		
	0000H: 自由停机	0006H: 保留	000BH: 限电流运行																							
0001H: 最大能力停机	0007H: 保留	000CH: 限转矩运行																								
0002H: 快速停机	0008H: 保留	000DH: 显示警告																								
0003H: 减速停机	0009H: 限速运行	000EH: 提示																								
0004H: 保留	000AH: 限制功率	000FH: 忽略																								
0005H: 保留																										
<p>设定说明: 该参数为 H1-34 第三组异常码的故障等级设置。</p> <p>选项说明: 0000H: 自由停机 - 发生故障时变频器显示 E, 自由停机。 0001H: 最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E, 按照最大能力停机。 0002H: 快速停机 - 发生故障时变频器显示 E, 快速停机。 0003H: 减速停机 - 发生故障时变频器显示 E, 减速停机。 0009H: 限速运行 - 变频器显示 L, 限制速度继续运行。 000AH: 限制功率 - 变频器显示 L, 限制功率继续运行。 000BH: 限电流运行 - 变频器显示 L, 限制电流继续运行。 000CH: 限转矩运行 - 变频器显示 L, 限制转矩继续运行。 000DH: 显示警告 - 变频器显示警告 A, 对运行无影响。 000EH: 提示 - 变频器显示提示 N, 对运行无影响。 000FH: 忽略 - 变频器屏蔽此故障</p> <p>补充说明:</p>																										

	当设置完异常码后，该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式，只能设置允许的等级。																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-36	第四组异常码设置	0x8124	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																		
	<p>设定说明： 设置第四组需要修改故障等级的故障码。</p> <p>补充说明： 需要输入故障的主码和子码，例如填写 80.1，然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测，则风扇故障无法显示，不会影响正常运行。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-37	第四组异常等级设置	0x8125	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																		
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0000H：自由停机</td> <td>0006H：保留</td> <td>000BH：限电流运行</td> </tr> <tr> <td>0001H：最大能力停机</td> <td>0007H：保留</td> <td>000CH：限转矩运行</td> </tr> <tr> <td>0002H：快速停机</td> <td>0008H：保留</td> <td>000DH：显示警告</td> </tr> <tr> <td>0003H：减速停机</td> <td>0009H：限速运行</td> <td>000EH：提示</td> </tr> <tr> <td>0004H：保留</td> <td>000AH：限制功率</td> <td>000FH：忽略</td> </tr> <tr> <td>0005H：保留</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>								0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行	0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行	0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告	0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示	0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略	0005H：保留		
	0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行																							
0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行																								
0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告																								
0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示																								
0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略																								
0005H：保留																										
<p>设定说明： 该参数为 H1-36 第四组异常码的故障等级设置。</p> <p>选项说明：</p> <p>0000H：自由停机 - 发生故障时变频器显示 E，自由停机。 0001H：最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E，按照最大能力停机。 0002H：快速停机 - 发生故障时变频器显示 E，快速停机。 0003H：减速停机 - 发生故障时变频器显示 E，减速停机。 0009H：限速运行 - 变频器显示 L，限制速度继续运行。 000AH：限制功率 - 变频器显示 L，限制功率继续运行。 000BH：限电流运行 - 变频器显示 L，限制电流继续运行。 000CH：限转矩运行 - 变频器显示 L，限制转矩继续运行。 000DH：显示警告 - 变频器显示警告 A，对运行无影响。 000EH：提示 - 变频器显示提示 N，对运行无影响。 000FH：忽略 - 变频器屏蔽此故障</p> <p>补充说明： 当设置完异常码后，该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式，只能设置允许的等级。</p>																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		

H1-38	第五组异常码设置	0x8126	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																	
	<p>设定说明： 设置第五组需要修改故障等级的故障码。</p> <p>补充说明： 需要输入故障的主码和子码，例如填写 80.1，然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测，则风扇故障无法显示，不会影响正常运行。</p>																								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
H1-39	第五组异常等级设置	0x8127	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																	
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0000H：自由停机</td> <td>0006H：保留</td> <td>000BH：限电流运行</td> </tr> <tr> <td>0001H：最大能力停机</td> <td>0007H：保留</td> <td>000CH：限转矩运行</td> </tr> <tr> <td>0002H：快速停机</td> <td>0008H：保留</td> <td>000DH：显示警告</td> </tr> <tr> <td>0003H：减速停机</td> <td>0009H：限速运行</td> <td>000EH：提示</td> </tr> <tr> <td>0004H：保留</td> <td>000AH：限制功率</td> <td>000FH：忽略</td> </tr> <tr> <td>0005H：保留</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>设定说明： 该参数为 H1-38 第五组异常码的故障等级设置。</p> <p>选项说明：</p> <p>0000H：自由停机 - 发生故障时变频器显示 E，自由停机。 0001H：最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E，按照最大能力停机。 0002H：快速停机 - 发生故障时变频器显示 E，快速停机。 0003H：减速停机 - 发生故障时变频器显示 E，减速停机。 0009H：限速运行 - 变频器显示 L，限制速度继续运行。 000AH：限制功率 - 变频器显示 L，限制功率继续运行。 000BH：限电流运行 - 变频器显示 L，限制电流继续运行。 000CH：限转矩运行 - 变频器显示 L，限制转矩继续运行。 000DH：显示警告 - 变频器显示警告 A，对运行无影响。 000EH：提示 - 变频器显示提示 N，对运行无影响。 000FH：忽略 - 变频器屏蔽此故障</p> <p>补充说明： 当设置完异常码后，该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式，只能设置允许的等级。</p>								0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行	0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行	0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告	0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示	0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略	0005H：保留	
0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行																							
0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行																							
0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告																							
0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示																							
0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略																							
0005H：保留																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																	
H1-40	第六组异常码设置	0x8128	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																	

	<p>设定说明： 设置第六组需要修改故障等级的故障码。</p> <p>补充说明： 需要输入故障的主码和子码，例如填写 80.1，然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测，则风扇故障无法显示，不会影响正常运行。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-41	第六组异常等级设置	0x8129	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																		
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0000H：自由停机</td> <td>0006H：保留</td> <td>000BH：限电流运行</td> </tr> <tr> <td>0001H：最大能力停机</td> <td>0007H：保留</td> <td>000CH：限转矩运行</td> </tr> <tr> <td>0002H：快速停机</td> <td>0008H：保留</td> <td>000DH：显示警告</td> </tr> <tr> <td>0003H：减速停机</td> <td>0009H：限速运行</td> <td>000EH：提示</td> </tr> <tr> <td>0004H：保留</td> <td>000AH：限制功率</td> <td>000FH：忽略</td> </tr> <tr> <td>0005H：保留</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>								0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行	0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行	0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告	0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示	0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略	0005H：保留		
	0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行																							
0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行																								
0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告																								
0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示																								
0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略																								
0005H：保留																										
<p>设定说明： 该参数为 H1-40 第六组异常码的故障等级设置。</p> <p>选项说明：</p> <p>0000H：自由停机 - 发生故障时变频器显示 E，自由停机。</p> <p>0001H：最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E，按照最大能力停机。</p> <p>0002H：快速停机 - 发生故障时变频器显示 E，快速停机。</p> <p>0003H：减速停机 - 发生故障时变频器显示 E，减速停机。</p> <p>0009H：限速运行 - 变频器显示 L，限制速度继续运行。</p> <p>000AH：限制功率 - 变频器显示 L，限制功率继续运行。</p> <p>000BH：限电流运行 - 变频器显示 L，限制电流继续运行。</p> <p>000CH：限转矩运行 - 变频器显示 L，限制转矩继续运行。</p> <p>000DH：显示警告 - 变频器显示警告 A，对运行无影响。</p> <p>000EH：提示 - 变频器显示提示 N，对运行无影响。</p> <p>000FH：忽略 - 变频器屏蔽此故障</p> <p>补充说明： 当设置完异常码后，该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式，只能设置允许的等级。</p>																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-42	第七组异常码设置	0x812A	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																		
	<p>设定说明： 设置第七组需要修改故障等级的故障码。</p>																									

	<p>补充说明： 需要输入故障的主码和子码，例如填写 80.1，然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测，则风扇故障无法显示，不会影响正常运行。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-43	第七组异常等级设置	0x812B	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																		
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0000H：自由停机</td> <td>0006H：保留</td> <td>000BH：限电流运行</td> </tr> <tr> <td>0001H：最大能力停机</td> <td>0007H：保留</td> <td>000CH：限转矩运行</td> </tr> <tr> <td>0002H：快速停机</td> <td>0008H：保留</td> <td>000DH：显示警告</td> </tr> <tr> <td>0003H：减速停机</td> <td>0009H：限速运行</td> <td>000EH：提示</td> </tr> <tr> <td>0004H：保留</td> <td>000AH：限制功率</td> <td>000FH：忽略</td> </tr> <tr> <td>0005H：保留</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>								0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行	0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行	0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告	0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示	0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略	0005H：保留		
	0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行																							
0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行																								
0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告																								
0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示																								
0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略																								
0005H：保留																										
<p>设定说明： 该参数为 H1-42 第七组异常码的故障等级设置。</p> <p>选项说明： 0000H：自由停机 - 发生故障时变频器显示 E，自由停机。 0001H：最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E，按照最大能力停机。 0002H：快速停机 - 发生故障时变频器显示 E，快速停机。 0003H：减速停机 - 发生故障时变频器显示 E，减速停机。 0009H：限速运行 - 变频器显示 L，限制速度继续运行。 000AH：限制功率 - 变频器显示 L，限制功率继续运行。 000BH：限电流运行 - 变频器显示 L，限制电流继续运行。 000CH：限转矩运行 - 变频器显示 L，限制转矩继续运行。 000DH：显示警告 - 变频器显示警告 A，对运行无影响。 000EH：提示 - 变频器显示提示 N，对运行无影响。 000FH：忽略 - 变频器屏蔽此故障</p> <p>补充说明： 当设置完异常码后，该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式，只能设置允许的等级。</p>																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-44	第八组异常码设置	0x812C	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																		
	<p>设定说明： 设置第八组需要修改故障等级的故障码。</p> <p>补充说明： 需要输入故障的主码和子码，例如填写 80.1，然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测，则风扇故障无法显示，不会影</p>																									

响正常运行。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-45	第八组异常等级设置	0x812D	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0000H：自由停机 0006H：保留 000BH：限电流运行 0001H：最大能力停机 0007H：保留 000CH：限转矩运行 0002H：快速停机 0008H：保留 000DH：显示警告 0003H：减速停机 0009H：限速运行 000EH：提示 0004H：保留 000AH：限制功率 000FH：忽略 0005H：保留							
	设定说明： 该参数为 H1-44 第八组异常码的故障等级设置。							
	选项说明： 0000H：自由停机 - 发生故障时变频器显示 E，自由停机。 0001H：最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E，按照最大能力停机。 0002H：快速停机 - 发生故障时变频器显示 E，快速停机。 0003H：减速停机 - 发生故障时变频器显示 E，减速停机。 0009H：限速运行 - 变频器显示 L，限制速度继续运行。 000AH：限制功率 - 变频器显示 L，限制功率继续运行。 000BH：限电流运行 - 变频器显示 L，限制电流继续运行。 000CH：限转矩运行 - 变频器显示 L，限制转矩继续运行。 000DH：显示警告 - 变频器显示警告 A，对运行无影响。 000EH：提示 - 变频器显示提示 N，对运行无影响。 000FH：忽略 - 变频器屏蔽此故障 补充说明： 当设置完异常码后，该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式，只能设置允许的等级。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-46	第九组异常码设置	0x812E	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	设定说明： 设置第九组需要修改故障等级的故障码。							
补充说明： 需要输入故障的主码和子码，例如填写 80.1，然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测，则风扇故障无法显示，不会影响正常运行。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

H1-47	第九组异常等级设置	0x812F	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																		
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0000H：自由停机</td> <td>0006H：保留</td> <td>000BH：限电流运行</td> </tr> <tr> <td>0001H：最大能力停机</td> <td>0007H：保留</td> <td>000CH：限转矩运行</td> </tr> <tr> <td>0002H：快速停机</td> <td>0008H：保留</td> <td>000DH：显示警告</td> </tr> <tr> <td>0003H：减速停机</td> <td>0009H：限速运行</td> <td>000EH：提示</td> </tr> <tr> <td>0004H：保留</td> <td>000AH：限制功率</td> <td>000FH：忽略</td> </tr> <tr> <td>0005H：保留</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>								0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行	0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行	0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告	0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示	0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略	0005H：保留		
	0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行																							
0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行																								
0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告																								
0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示																								
0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略																								
0005H：保留																										
<p>设定说明： 该参数为 H1-46 第九组异常码的故障等级设置。</p> <p>选项说明： 0000H：自由停机 - 发生故障时变频器显示 E，自由停机。 0001H：最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E，按照最大能力停机。 0002H：快速停机 - 发生故障时变频器显示 E，快速停机。 0003H：减速停机 - 发生故障时变频器显示 E，减速停机。 0009H：限速运行 - 变频器显示 L，限制速度继续运行。 000AH：限制功率 - 变频器显示 L，限制功率继续运行。 000BH：限电流运行 - 变频器显示 L，限制电流继续运行。 000CH：限转矩运行 - 变频器显示 L，限制转矩继续运行。 000DH：显示警告 - 变频器显示警告 A，对运行无影响。 000EH：提示 - 变频器显示提示 N，对运行无影响。 000FH：忽略 - 变频器屏蔽此故障</p> <p>补充说明： 当设置完异常码后，该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式，只能设置允许的等级。</p>																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-48	第十组异常码设置	0x8130	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																		
	<p>设定说明： 设置第十组需要修改故障等级的故障码。</p> <p>补充说明： 需要输入故障的主码和子码，例如填写 80.1，然后配置 H1-31 的等级设置为 000FH 不检测，则风扇故障无法显示，不会影响正常运行。</p>																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-49	第十组异常等级设置	0x8131	见“数值”	0x000F	无符号 16 位	停机更改	扩展	-																		

<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0000H：自由停机</td> <td>0006H：保留</td> <td>000BH：限电流运行</td> </tr> <tr> <td>0001H：最大能力停机</td> <td>0007H：保留</td> <td>000CH：限转矩运行</td> </tr> <tr> <td>0002H：快速停机</td> <td>0008H：保留</td> <td>000DH：显示警告</td> </tr> <tr> <td>0003H：减速停机</td> <td>0009H：限速运行</td> <td>000EH：提示</td> </tr> <tr> <td>0004H：保留</td> <td>000AH：限制功率</td> <td>000FH：忽略</td> </tr> <tr> <td>0005H：保留</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>									0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行	0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行	0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告	0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示	0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略	0005H：保留		
0000H：自由停机	0006H：保留	000BH：限电流运行																								
0001H：最大能力停机	0007H：保留	000CH：限转矩运行																								
0002H：快速停机	0008H：保留	000DH：显示警告																								
0003H：减速停机	0009H：限速运行	000EH：提示																								
0004H：保留	000AH：限制功率	000FH：忽略																								
0005H：保留																										
<p>设定说明： 该参数为 H1-48 第十组异常码的故障等级设置。</p> <p>选项说明：</p> <p>0000H：自由停机 - 发生故障时变频器显示 E，自由停机。 0001H：最大能力停机 - 发生故障时变频器显示 E，按照最大能力停机。 0002H：快速停机 - 发生故障时变频器显示 E，快速停机。 0003H：减速停机 - 发生故障时变频器显示 E，减速停机。 0009H：限速运行 - 变频器显示 L，限制速度继续运行。 000AH：限制功率 - 变频器显示 L，限制功率继续运行。 000BH：限电流运行 - 变频器显示 L，限制电流继续运行。 000CH：限转矩运行 - 变频器显示 L，限制转矩继续运行。 000DH：显示警告 - 变频器显示警告 A，对运行无影响。 000EH：提示 - 变频器显示提示 N，对运行无影响。 000FH：忽略 - 变频器屏蔽此故障</p> <p>补充说明： 当设置完异常码后，该功能码会自动变成当前生效的故障动作。异常等级设置采用白名单方式，只能设置允许的等级。</p>																										
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
H1-60	限制速度运行模式	0x813C	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	扩展	-																		
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0：限制频率运行</td> <td>3：以设定频率运行</td> </tr> <tr> <td>1：故障时运行频率运行</td> <td>4：以当前方向上限频率运行</td> </tr> <tr> <td>2：指定安全频率运行</td> <td>5：以当前方向下限频率运行</td> </tr> </table>								0：限制频率运行	3：以设定频率运行	1：故障时运行频率运行	4：以当前方向上限频率运行	2：指定安全频率运行	5：以当前方向下限频率运行												
	0：限制频率运行	3：以设定频率运行																								
1：故障时运行频率运行	4：以当前方向上限频率运行																									
2：指定安全频率运行	5：以当前方向下限频率运行																									
<p>设定说明： 设置当变频器发生轻故障时限速运行的模式。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：限制频率运行 - 限制运行发生时，以 H1-62 和 H1-63 限制最大运行频率； 1：故障时运行频率运行 - 限制运行发生时，故障时运行频率运行； 2：指定安全频率运行 - 限制运行发生时，以 H1-61 指定安全频率运行； 3：以设定频率运行 - 限制运行发生时，以设定频率运行； 4：以当前方向上限频率运行 - 限制运行发生时，以当前方向上限频率运行；</p>																										

	5: 以当前方向下限频率运行 - 限制运行发生时, 以当前方向下限频率运行;							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-61	指定安全运行频率	0x813D	0.0%~800.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 设置限制运行下, 变频器的指定安全运行频率。 补充说明: 当 H1-60 限制速度运行模式设定为 2 时, 变频器发生轻故障, 被限速运行, 则会以 H1-61 指定安全频率运行。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-62	正向最大频率限制	0x813E	0.0%~800.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 设置限制运行下, 变频器正向运行的最大频率。 补充说明: 当 H1-60 限制速度运行模式设定为 0 时, 变频器发生轻故障, 被限速运行, 允许的正向最大频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-63	负向最大频率限制	0x813F	0.0%~800.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 设置限制运行下, 变频器负向运行的最大频率。 补充说明: 当 H1-60 限制速度运行模式设定为 0 时, 变频器发生轻故障, 被限速运行, 允许的负向最大频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-64	最大电动功率限制	0x8140	0.0%~400.0 %	50.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 设置限制运行下, 变频器输出的最大电动功率。 补充说明: 当变频器发生轻故障时, 被限制功率运行, 允许的最大电动功率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

H1-65	最大回馈功率限制	0x8141	0.0%~400.0 %	50.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置限制运行下，变频器输入的最大回馈功率。</p> <p>补充说明： 当变频器发生轻故障时，被限制功率运行，允许的最大回馈功率。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-66	最大正向转矩限制	0x8142	0.0%~400.0 %	50.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置限制运行下，变频器输出的最大正向转矩。</p> <p>补充说明： 当变频器发生轻故障时，被限制转矩运行，允许的最大正向转矩。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-67	最大负向转矩限制	0x8143	0.0%~400.0 %	50.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置限制运行下，变频器输出的最大负向转矩。</p> <p>补充说明： 当变频器发生轻故障时，被限制转矩运行，允许的最大负向转矩。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H1-68	最大电流限制	0x8144	0.0%~400.0 %	50.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置限制运行下，变频器运行的最大电流。</p> <p>补充说明： 当变频器发生轻故障时，被限制电流运行，允许的最大运行电流。</p>							

H2 自定义故障

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
----	------	------	------	-----	------	------	------	------

H2-00	外部故障 1(常开)来源	0x8200	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置外部故障 1(常开)的来源。 选项说明： 0：无效 - 外部故障 1(常开) 不会报出。 1：有效 - 外部故障 1(常开) 生效，变频器报 E015.1 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择。 补充说明： 1：外部故障 1(常开)来源设置，有效时报 E015.1 故障；关掉故障需要将外部故障 1(常开)来源设置为无效，再故障复位即可。 2：在有 DI 端子功能选择为 11【外部故障常开输入】后，H2-00 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-01	外部故障 2(常闭)来源	0x8201	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置外部故障 2(常闭)来源。 选项说明： 0：无效 - 外部故障 1(常闭) 生效，变频器报 E015.2 故障。 1：有效 - 外部故障 1(常闭) 不会报出。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择。 选项说明： 1：外部故障 1(常闭)来源设置，有效时报 E015.2 故障；关闭故障需要将外部故障 2(常闭)来源设置为有效，再故障复位即可。 2：在有 DI 端子功能选择为 33【外部故障常闭输入】后，H2-01 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-02	自定义故障 1 来源	0x8202	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	<p>数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器</p>							
	<p>设定说明： 设置自定义故障 1 的来源。</p> <p>选项说明： 0：无效 - 自定义故障 1 不会报出。 1：有效 - 自定义故障 1 生效，变频器报 E027.1 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择</p> <p>补充说明： 自定义故障 1 来源设置，有效时报 E027.1 故障。 在有 DI 端子功能选择为 44【用户自定义故障 1】后，H2-02 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-03	自定义故障 2 来源	0x8203	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器</p> <p>设定说明： 设置自定义故障 2 的来源。</p> <p>选项说明： 0：无效 - 自定义故障 2 不会报出。 1：有效 - 自定义故障 2 生效，变频器报 E027.2 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择</p> <p>补充说明： 自定义故障 2 来源设置，有效时报 E027.2 故障。 在有 DI 端子功能选择为 45【用户自定义故障 2】后，H2-03 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52，操作面板显示 1448~1452)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-04	自定义故障 3 来源	0x8204	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器</p>							

	<p>设定说明： 设置自定义故障 3 的来源。</p> <p>选项说明： 0：无效 - 自定义故障 3 不会报出。 1：有效 - 自定义故障 3 生效，变频器报 E027.3 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择</p> <p>补充说明： 自定义故障 3 来源设置，有效时报 E027.3 故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-05	自定义故障 4 来源	0x8205	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器</p>							
	<p>设定说明： 设置自定义故障 4 的来源。</p> <p>选项说明： 0：无效 - 自定义故障 4 不会报出。 1：有效 - 自定义故障 4 生效，变频器报 E027.4 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择</p> <p>补充说明： 自定义故障 4 来源设置，有效时报 E027.4 故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-06	自定义故障 5 来源	0x8206	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器</p>							
	<p>设定说明： 设置自定义故障 5 的来源。</p> <p>选项说明： 0：无效 - 自定义故障 5 不会报出。 1：有效 - 自定义故障 5 生效，变频器报 E027.5 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择</p>							

	补充说明： 自定义故障 5 来源设置，有效时报 E027.5 故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-07	自定义故障 6 来源	0x8207	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置自定义故障 6 的来源。 选项说明： 0：无效 - 自定义故障 6 不会报出。 1：有效 - 自定义故障 6 生效，变频器报 E027.6 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择 补充说明： 自定义故障 6 来源设置，有效时报 E027.6 故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-08	自定义故障 7 来源	0x8208	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置自定义故障 7 的来源。 选项说明： 0：无效 - 自定义故障 7 不会报出。 1：有效 - 自定义故障 7 生效，变频器报 E027.7 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择 补充说明： 自定义故障 7 来源设置，有效时报 E027.7 故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-09	自定义故障 8 来源	0x8209	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效							

	其他：B 连接器							
	设定说明： 设置自定义故障 8 的来源。 选项说明： 0：无效 - 自定义故障 8 不会报出。 1：有效 - 自定义故障 8 生效，变频器报 E027.8 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择 补充说明： 自定义故障 8 来源设置，有效时报 E027.8 故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-10	自定义警告 1 来源	0x820A	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置自定义警告 1 的来源。 选项说明： 0：无效 - 自定义警告 1 不会报出。 1：有效 - 自定义警告 1 生效，变频器报 A028.1 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择 补充说明： 自定义警告 1 来源设置，有效时报 A028.1 故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-11	自定义警告 2 来源	0x820B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置自定义警告 2 的来源。 选项说明： 0：无效 - 自定义警告 2 不会报出。 1：有效 - 自定义警告 2 生效，变频器报 A028.2 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择							

	<p>补充说明： 自定义警告 2 来源设置，有效时报 A028.2 故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-12	自定义警告 3 来源	0x820C	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器</p>							
	<p>设定说明： 设置自定义警告 3 的来源。</p> <p>选项说明： 0：无效 - 自定义警告 3 不会报出。 1：有效 - 自定义警告 3 生效，变频器报 A028.3 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择</p> <p>补充说明： 自定义警告 3 来源设置，有效时报 A028.3 故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-13	自定义警告 4 来源	0x820D	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器</p>							
	<p>设定说明： 设置自定义警告 4 的来源。</p> <p>选项说明： 0：无效 - 自定义警告 4 不会报出。 1：有效 - 自定义警告 4 生效，变频器报 A028.4 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择</p> <p>补充说明： 自定义警告 4 来源设置，有效时报 A028.4 故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-14	自定义警告 5 来源	0x820E	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效</p>							

	<p>1: 有效 其他: B 连接器</p> <p>设定说明: 设置自定义警告 5 的来源。</p> <p>选项说明: 0: 无效 - 自定义警告 5 不会报出。 1: 有效 - 自定义警告 5 生效, 变频器报 A028.5 故障。 其他: B 连接器 - 通过连接器来选择</p> <p>补充说明: 自定义警告 5 来源设置, 有效时报 A028.5 故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-15	自定义警告 6 来源	0x820F	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值: 0: 无效 1: 有效 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明: 设置自定义警告 6 的来源。</p> <p>选项说明: 0: 无效 - 自定义警告 6 不会报出。 1: 有效 - 自定义警告 6 生效, 变频器报 A028.6 故障。 其他: B 连接器 - 通过连接器来选择</p> <p>补充说明: 自定义警告 6 来源设置, 有效时报 A028.6 故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-16	自定义警告 7 来源	0x8210	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值: 0: 无效 1: 有效 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明: 设置自定义警告 7 的来源。</p> <p>选项说明: 0: 无效 - 自定义警告 7 不会报出。 1: 有效 - 自定义警告 7 生效, 变频器报 A028.7 故障。</p>							

	其他：B 连接器 - 通过连接器来选择							
	补充说明： 自定义警告 7 来源设置，有效时报 A028.7 故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H2-17	自定义警告 8 来源	0x8211	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置自定义警告 8 的来源。 选项说明： 0：无效 - 自定义警告 8 不会报出。 1：有效 - 自定义警告 8 生效，变频器报 A028.8 故障。 其他：B 连接器 - 通过连接器来选择 补充说明： 自定义警告 8 来源设置，有效时报 A028.8 故障。							

H3 故障自动复位/重启

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-00	故障自动复位使能	0x8300	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：禁止 1：使能							
	设定说明： 设置故障自动复位是否使能。 选项说明： 0：不使能 - 故障自动复位功能关闭。 1：使能 - 故障自动复位功能打开。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-01	故障自动复位次数	0x8301	0~100	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置故障自动复位的次数。							

	<p>补充说明： 当 H3-05[当前已产生故障复位次数]超过此次数后，变频器不再自动复位故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-02	故障自动复位间隔时间	0x8302	0.1s~600.0s	1.0s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置故障自动复位间隔的时间。</p> <p>补充说明： 从变频器故障报警到故障自动复位之间的等待时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-03	手动复位终止自动复位	0x8303	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值： 0：取消自动复位 1：继续自动复位</p> <p>设定说明： 设置在故障自动复位期间，手动复位是否终止自动复位。</p> <p>选项说明： 0：取消自动复位 - 手动复位终止自动复位。 1：继续自动复位 - 手动复位后继续自动复位。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-04	故障自动复位次数恢复的时间	0x8304	0min~6000min	10min	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置恢复自动复位次数时间。</p> <p>补充说明： 当设置不为 0 时，需要经过 H3-04 设置的时间恢复故障自动复位次数；当设置为 0 时，可以一直恢复故障自动复位次数。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-05	当前已产生故障复位次数	0x8305	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示已经产生的故障复位次数，不能更改。当进行手动复位或 H3-04[故障自动复位次数恢复的时间]到达时，自动清零。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-06	故障复位次数用尽恢复	0x8306	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	选择							
	数值： 0：恢复自动复位次数 1：不恢复自动复位次数							
	设定说明： 设置故障复位次数用尽恢复选择。							
	选项说明： 0：恢复自动复位次数 - 当故障自动复位次数用尽后，恢复自动复位次数时间到达后，会自动恢复故障自动复位次数。 1：不恢复自动复位次数 - 当故障自动复位次数用尽后，不会自动恢复故障自动复位次数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-07	故障标志输出选择	0x8307	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：故障自动复位期间不输出 1：故障自动复位期间输出							
	设定说明： 设置故障自动复位期间故障标志是否输出。							
选项说明： 0：故障自动复位期间不输出 - 自动复位期间故障标志不会输出。 1：故障自动复位期间输出 - 自动复位期间故障标志输出。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-13	禁止故障自动复位故障码 1	0x830D	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置禁止故障自动复位的故障码 1。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-14	禁止故障自动复位故障码 2	0x830E	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置禁止故障自动复位的故障码 2。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-15	禁止故障自动复位故障码 3	0x830F	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置禁止故障自动复位的故障码 3。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-16	禁止故障自动复位故障码 4	0x8310	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置禁止故障自动复位的故障码 4。							
H3-17	禁止故障自动复位故障码 5	0x8311	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置禁止故障自动复位的故障码 5。							
H3-18	禁止故障自动复位故障码 6	0x8312	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置禁止故障自动复位的故障码 6。							
H3-19	禁止故障自动复位故障码 7	0x8313	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置禁止故障自动复位的故障码 7。							
H3-20	禁止故障自动复位故障码 8	0x8314	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置禁止故障自动复位的故障码 8。							
H3-21	禁止故障自动复位故障码 9	0x8315	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置禁止故障自动复位的故障码 9。							
H3-22	禁止故障自动复位故障码 10	0x8316	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明：							

	设置禁止故障自动复位的故障码 10。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-28	故障自动复位后重启使能	0x831C	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：禁止 1：使能							
	设定说明： 设置故障自动复位后是否重启。 选项说明： 0：禁止 - 故障自动复位后不重启。 1：使能 - 故障自动复位后重启。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-29	故障自动复位后重启延迟时间	0x831D	0.0S~600.0S	0.5S	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置故障自动复位到自动重启的延迟时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-30	故障自动复位后强制转速追踪运行	0x831E	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：不使能转速跟踪启动 1：使能转速跟踪启动							
	设定说明： 设置故障自动重启是否转速跟踪启动。 选项说明： 0：复位后不强制转速追踪运行。 1：复位后强制转速追踪运行。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-31	允许故障自动复位后重启类型	0x831F	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：白名单 1：黑名单							
	设定说明：							

	设置允许故障自动复位后重启的类型。 选项说明： 0：白名单 - 只有下面 H3-34~H3-39 设置的 6 组故障才允许自动重启。 1：黑名单 - 除了下面 H3-34~H3-39 设置的 6 组故障以外，都允许自动重启。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-34	指定故障码 1	0x8322	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置上述允许重启的异常来源的具体故障码 1。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-35	指定故障码 2	0x8323	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置上述允许重启的异常来源的具体故障码 2。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-36	指定故障码 3	0x8324	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置上述允许重启的异常来源的具体故障码 3。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-37	指定故障码 4	0x8325	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置上述允许重启的异常来源的具体故障码 4。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-38	指定故障码 5	0x8326	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置上述允许重启的异常来源的具体故障码 5。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H3-39	指定故障码 6	0x8327	0.0~255.9	0.0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置上述允许重启的异常来源的具体故障码 6。							

H6 历史故障记录 1

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-00	当前故障码 1	0x8600	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录当前故障码 1。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

H6-06	当前故障码 2	0x8606	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录当前故障码 2。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-12	当前故障码 3	0x860C	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录当前故障码 3。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-18	当前故障码 4	0x8612	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录当前故障码 4。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-24	当前故障码 5	0x8618	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录当前故障码 5。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-30	当前故障码 6	0x861E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录当前故障码 6。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-36	当前故障时 频率	0x8624	0.00Hz~655. 35Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录当前故障时刻的运行频率(U0-19)							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-37	当前故障时 电流	0x8625	0.00A~655.3 5A	0.00A	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录当前故障时刻的输出电流(U0-04)							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

H6-38	当前故障时 母线电压	0x8626	0.0V~6553.5 V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-	
	设定说明： 记录当前故障时刻的母线电压(U0-02)								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
H6-39	当前故障时 输入端子状 态	0x8627	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-	
	数值：								
		位	名称	值					
		bit0	DI1 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit1	DI2 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit2	DI3 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit3	DI4/HDI 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit4	DI5 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平					
		bit5	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit10	VDI1 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit11	VDI2 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit12	VDI3 状态	0: 低电平 1: 高电平						
	bit13	VDI4 状态	0: 低电平 1: 高电平						

bit14	VDI5 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit15	VDI6 状态	0: 低电平 1: 高电平

设定说明：
记录本次故障时刻的输入端子状态。

选项说明：
bit0: DI1 状态
0: 低电平 - 表示 DI1 无信号输入
1: 高电平 - 表示 DI1 有信号输入
bit1: DI2 状态
0: 低电平 - 表示 DI2 无信号输入
1: 高电平 - 表示 DI2 有信号输入
bit2: DI3 状态
0: 低电平 - 表示 DI3 无信号输入
1: 高电平 - 表示 DI3 有信号输入
bit3: DI4/HDI 状态
0: 低电平 - 表示 DI4 无信号输入
1: 高电平 - 表示 DI4 有信号输入
bit10: VDI1 状态
0: 低电平 - 表示 VDI1 无信号输入
1: 高电平 - 表示 VDI1 有信号输入
bit11: VDI2 状态
0: 低电平 - 表示 VDI2 无信号输入
1: 高电平 - 表示 VDI2 有信号输入
bit12: VDI3 状态
0: 低电平 - 表示 VDI3 无信号输入
1: 高电平 - 表示 VDI3 有信号输入
bit13: VDI4 状态
0: 低电平 - 表示 VDI4 无信号输入
1: 高电平 - 表示 VDI4 有信号输入
bit14: VDI5 状态
0: 低电平 - 表示 VDI5 无信号输入
1: 高电平 - 表示 VDI5 有信号输入
bit15: VDI6 状态
0: 低电平 - 表示 VDI6 无信号输入
1: 高电平 - 表示 VDI6 有信号输入

补充说明：
历史 1 故障时输入端子状态来源 U0-07DI 输入状态。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
----	------	------	------	-----	------	------	------	------

H6-40	当前故障时 输出端子状 态	0x8628	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-																																																		
	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 45%;">名称</th> <th style="width: 40%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>RO1 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit3</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit4</td> <td>DO1 状态(MD600A)</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit5</td> <td>DO2 状态(MD600A)</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit6</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit7</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit8</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit9</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit10</td> <td>VDO1 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit11</td> <td>VDO2 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit12</td> <td>VDO3 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit13</td> <td>VDO4 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit14</td> <td>VDO5 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit15</td> <td>VDO6 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	RO1 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit1	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit2	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit3	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit4	DO1 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平	bit5	DO2 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平	bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit10	VDO1 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit11	VDO2 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit12	VDO3 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit13	VDO4 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit14	VDO5 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit15	VDO6 状态
位	名称	值																																																								
bit0	RO1 状态	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit1	保留	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit2	保留	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit3	保留	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit4	DO1 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit5	DO2 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit10	VDO1 状态	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit11	VDO2 状态	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit12	VDO3 状态	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit13	VDO4 状态	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit14	VDO5 状态	0: 低电平 1: 高电平																																																								
bit15	VDO6 状态	0: 低电平 1: 高电平																																																								
设定说明： 记录本次故障时刻的输出端子状态																																																										

<p>选项说明：</p> <p>bit0: RO1 状态</p> <p>0: 低电平 - 表示 RO 无信号输入</p> <p>1: 高电平 - 表示 RO 有信号输入</p> <p>bit4: DO1 状态(MD600A)</p> <p>0: 低电平 - 表示 DO 无信号输入</p> <p>1: 高电平 - 表示 DO 有信号输入</p> <p>bit5: DO2 状态(MD600A)</p> <p>0: 低电平 - 表示 DO 无信号输入</p> <p>1: 高电平 - 表示 DO 有信号输入</p> <p>bit10: VDO1 状态</p> <p>0: 低电平 - 表示 VDO1 无信号输入</p> <p>1: 高电平 - 表示 VDO1 有信号输入</p> <p>bit11: VDO2 状态</p> <p>0: 低电平 - 表示 VDO2 无信号输入</p> <p>1: 高电平 - 表示 VDO2 有信号输入</p> <p>bit12: VDO3 状态</p> <p>0: 低电平 - 表示 VDO3 无信号输入</p> <p>1: 高电平 - 表示 VDO3 有信号输入</p> <p>bit13: VDO4 状态</p> <p>0: 低电平 - 表示 VDO4 无信号输入</p> <p>1: 高电平 - 表示 VDO4 有信号输入</p> <p>bit14: VDO5 状态</p> <p>0: 低电平 - 表示 VDO5 无信号输入</p> <p>1: 高电平 - 表示 VDO5 有信号输入</p> <p>bit15: VDO6 状态</p> <p>0: 低电平 - 表示 VDO6 无信号输入</p> <p>1: 高电平 - 表示 VDO6 有信号输入</p>																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
H6-41	当前故障时变频器状态	0x8629	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-									
	<p>数值：</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 初始化</td> <td>3: 运行许可</td> <td>6: 停机</td> </tr> <tr> <td>1: 合闸禁止</td> <td>4: 启动</td> <td>7: 自检</td> </tr> <tr> <td>2: 合闸允许</td> <td>5: 运行</td> <td>8: 辨识</td> </tr> </table>								0: 初始化	3: 运行许可	6: 停机	1: 合闸禁止	4: 启动	7: 自检	2: 合闸允许	5: 运行	8: 辨识
	0: 初始化	3: 运行许可	6: 停机														
1: 合闸禁止	4: 启动	7: 自检															
2: 合闸允许	5: 运行	8: 辨识															
<p>设定说明：</p> <p>记录本次故障时刻的变频器状态机。</p> <p>选项说明：</p>																	

	0: 变频器处于初始化状态 1: 变频器处于合闸禁止状态 2: 变频器合闸允许状态 3: 变频器获得运行许可 4: 变频器处于启动状态 5: 驱动处于运行状态 6: 变频器处于停机状态 7: 变频器处于自检状态 8: 变频器处于辨识状态																		
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式											
H6-42	当前故障时上电时间	0x862A	0min~65535min	0min	无符号 16 位	不可更改	标准	-											
	设定说明: 记录本次故障时刻的当前上电时间。 补充说明: 历史 1 故障时上电时间来源于 U0-25 当前上电时间																		
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式											
H6-43	当前故障时运行时间	0x862B	0.0min~6553.5min	0.0min	无符号 16 位	不可更改	标准	-											
	设定说明: 记录本次故障时刻的当前运行时间。 补充说明: 历史 1 故障时上电时间来源于 U0-26 当前运行时间																		
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式											
H6-44	当前故障时状态字 1	0x862C	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-											
	数值: <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 55%;">名称</th> <th style="width: 30%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>开机准备</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>运行准备</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>运行</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	开机准备	0: 无效 1: 有效	bit1	运行准备	0: 无效 1: 有效	bit2	运行
位	名称	值																	
bit0	开机准备	0: 无效 1: 有效																	
bit1	运行准备	0: 无效 1: 有效																	
bit2	运行	0: 无效 1: 有效																	

bit3	故障	0: 无效 1: 有效
bit4	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效
bit5	OFF3(快速停机)	0: 无效 1: 有效
bit6	开机封锁	0: 无效 1: 有效
bit7	警告/限制运行	0: 无效 1: 有效
bit8	速度没有偏差	0: 无效 1: 有效
bit9	本地/远程	0: 本地 1: 远程
bit10	目标速度到达	0: 无效 1: 有效
bit11	转矩限幅	0: 无效 1: 有效
bit12	正向速度	0: 无效 1: 有效
bit13	负向速度	0: 无效 1: 有效
bit14	运行(发波)	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 0	0: 无效 1: 有效

设定说明:

记录本次故障时刻的状态字 1。

选项说明:

bit0: 开机准备

0: 无效 - 变频器不处于开机准备状态

1: 有效 - 变频器处于开机准备状态

bit1: 运行准备

0: 无效 - 变频器不处于运行准备状态

1: 有效 - 变频器处于运行准备状态

bit2: 运行

0: 无效 - 变频器处于运行状态

1: 有效 - 变频器处于非运行状态

bit3: 故障

	<p>0: 无效 - 变频器处于正常状态 1: 有效 - 变频器处于故障状态 bit4: OFF2(自由停机)停机 0: OFF2(自由停机)停机方式不生效 1: OFF2(自由停机)停机方式生效 bit5: OFF3(快速停机)停机 0: OFF3(快速停机)停机方式不生效 1: OFF3(快速停机)停机方式生效 bit6: 开机封锁 0: 无效 - 变频器不处于开机封锁状态 1: 有效 - 变频器处于开机封锁状态 bit7: 警告/限制运行 0: 无效 - 变频器不处于警告/限制运行状态 1: 有效 - 变频器处于警告/限制运行状态 bit8: 速度没有偏差 0: 无效 - 变频器速度没有偏差 1: 有效 - 变频器速度存在偏差 bit9: 本地/远程 0: 本地 - 变频器处于本地控制 1: 远程 - 变频器处于远程控制 bit10: 目标速度到达 0: 无效 - 目标速度未到达 1: 有效 - 目标速度到达 bit11: 转矩限幅 0: 无效 - 转矩不限幅 1: 有效 - 转矩限幅有效 bit12: 正向速度 0: 无效 - 不允许正向速度 1: 有效 - 允许正向速度 bit13: 负向速度 0: 无效 - 不允许正向速度 1: 有效 - 允许正向速度 bit14: 运行(发波) 0: 变频器不处于发波运行状态 1: 变频器处于发波允许状态 bit15: 用户设定状态 0 0: 无效 - 用户设定状态 0 不生效 1: 有效 - 用户设定状态 0 生效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-45	当前故障时 状态字 2	0x862D	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-

数值：

位	名称	值
bit0	自检	0: 无效 1: 有效
bit1	参数辨识	0: 无效 1: 有效
bit2	轻故障状态	0: 无效 1: 有效
bit3	警告状态	0: 无效 1: 有效
bit4	速度模式	0: 无效 1: 有效
bit5	转矩模式	0: 无效 1: 有效
bit6	位置模式	0: 无效 1: 有效
bit7	RFG 使能	0: 无效 1: 有效
bit8	RFG 运行	0: 无效 1: 有效
bit9	故障停机	0: 无效 1: 有效
bit10	非点动运行	0: 无效 1: 有效
bit11	点动运行	0: 无效 1: 有效
bit12	减速停机	0: 无效 1: 有效
bit13	保留	
bit14	端子控制	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 1	0: 无效 1: 有效

设定说明：

记录本次故障时刻的状态字 2。

选项说明：

bit0: 自检

0: 无效 - 变频器不处于自检状态

1: 有效 - 变频器处于自检状态

bit1: 参数辨识

0: 无效 - 变频器不处于参数辨识状态

1: 有效 - 变频器处于参数辨识状态

bit2: 轻故障状态

0: 无效 - 变频器无轻故障

1: 有效 - 变频器有轻故障

bit3: 警告状态

0: 无效 - 变频器无警告

1: 有效 - 变频器有警告

bit4: 速度模式

0: 无效 - 变频器不处于速度模式

1: 有效 - 变频器处于速度模式

bit5: 转矩模式

0: 无效 - 变频器不处于转矩模式

1: 有效 - 变频器处于转矩模式

bit6: 保留

bit7: RFG 使能

0: 无效 - RFG 不使能

1: 有效 - RFG 处于使能状态

bit8: RFG 运行

0: 无效 - RFG 处于非运行状态

1: 有效 - RFG 处于运行状态

bit9: 故障停机

0: 无效 - 变频器故障停机命令无效

1: 有效 - 变频器故障停机命令有效

bit10: 非点动运行

0: 无效 - 变频器处于点动运行

1: 有效 - 变频器处于非点动运行

bit11: 点动运行

0: 无效 - 变频器处于非点动运行

1: 有效 - 变频器处于点动运行

bit12: 减速停机

0: 无效 - 变频器处于非减速停机状态

1: 有效 - 变频器处于减速停机状态

bit13: 保留

bit14: 端子控制

0: 无效 - 端子控制不使能

1: 有效 - 端子控制模式生效

bit15: 用户设定状态 1

0: 无效 - 用户设定状态 1 不生效

1: 有效 - 用户设定状态 1 生效

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-46	当前故障时命令字	0x862E	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值：							
	设定说明： 记录本次故障时刻的命令字。							

选项说明:

bit0: ON_OFF1(启停)停机

0->1: 运行

bit1: OFF2(自由停机)停机

0: 激活 - OFF2(自由停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF2(自由停机)停机命令正常状态

bit2: OFF3(快速停机)停机

0: 激活 - OFF3(快速停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF3(快速停机)停机命令正常状态

bit3: 运行允许

0: 不允许运行 - 变频器处于不允许运行状态

1: 允许运行 - 变频器处于运行允许状态

bit4: RFG 输出强制为 0

0: 正常 - RFG 不强制为 0

1: RFG 输出强制为 0 - RFG 强制为 0

bit5: RFG 暂停

0: 正常 - RFG 正常运行

1: RFG 暂停 - RFG 暂停

bit6: RFG 输入强制为 0

0: 正常 - RFG 不强制为 0

1: RFG 输入强制为 0 - RFG 强制为 0

bit7: 故障复位

0: 无效 - 故障不能复位

1: 有效 - 故障复位有效

bit8: 点动 1JOG1

0: 无效 - 变频器点动 JOG1 无效

1: 有效 - 变频器点动 JOG1 有效

bit9: 点动 2JOG2

0: 无效 - 变频器点动 JOG2 无效

1: 有效 - 变频器点动 JOG2 有效

bit10: 远程控制 预留

0: 无效

1: 有效

bit11: 速度取反

0: 速度不取反 - 运行速度与设定速度方向相反

1: 速度取反 - 运行速度与设定速度方向相同

bit12: 启动信号

0: 无效 - 变频器启动信号无效

1: 有效 - 变频器启动信号有效

bit13: 内部启动命令

0: 无效 - 变频器内部启动信号无效

1: 有效 - 变频器内部去启动信号有效

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H6-47	当前故障时 RFG 状态字	0x862F	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值：							
设定说明： 记录本次故障时刻的 RFG 状态字。								
选项说明： bit0-1: 加减速状态 0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速 bit2-3: 加减速圆弧状态								

	0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段 bit4_7: 预留 bit8-9: 上一拍加减速状态 0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速 bit10-11: 上一拍圆弧状态 0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速
--	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

H7 历史故障记录 2

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-00	前 1 次故障码 1	0x8700	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前 1 次故障码 1。例如 E015.1，该值为 15.1							
H7-06	前 1 次故障码 2	0x8706	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前 1 次故障码 2。例如 E015.1，该值为 15.1							
H7-12	前 1 次故障码 3	0x870C	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前 1 次故障码 3。例如 E015.1，该值为 15.1							
H7-18	前 1 次故障	0x8712	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-

	码 4							
	设定说明： 记录前 1 次故障码 4。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-24	前 1 次故障码 5	0x8718	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前 1 次故障码 5。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-30	前 1 次故障码 6	0x871E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前 1 次故障码 6。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-36	前 1 次故障时频率	0x8724	0.00Hz~655.35Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前 1 次故障时刻的运行频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-37	前 1 次故障时电流	0x8725	0.00A~655.35A	0.00A	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前 1 次故障时刻的输出电流。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-38	前 1 次故障时母线电压	0x8726	0.0V~6553.5V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前 1 次故障时刻的母线电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-39	前 1 次故障时输入端子状态	0x8727	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-

	设定说明： 记录前 1 次故障时刻的输入端子状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-40	前 1 次故障时输出端子状态	0x8728	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前 1 次故障时刻的输出端子状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-41	前 1 次故障时变频器状态	0x8729	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值： 0：初始化 1：合闸禁止 2：合闸允许 3：运行许可 4：启动 5：运行 6：停机 7：自检 8：辨识							
	设定说明： 记录前一次故障时刻的变频器状态机。 选项说明： 0：初始化 - 变频器处于初始化状态 1：合闸禁止 - 变频器处于合闸禁止状态 2：合闸允许 - 变频器合闸允许状态 3：运行许可 - 变频器获得运行许可 4：启动 - 变频器处于启动状态 5：运行 - 驱动处于运行状态 6：停机 - 变频器处于停机状态 7：自检 - 变频器处于自检状态 8：辨识 - 变频器处于辨识状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-42	前 1 次故障时上电时间	0x872A	0min~65535 min	0min	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 记录前一次故障时刻的当前上电时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

H7-43	前 1 次故障 时运行时间	0x872B	0.0min~655 3.5min	0.0min	无符号 16 位	不可更改	标准	-	
	设定说明： 记录前一次故障时刻的当前运行时间。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
H7-44	前 1 次故障 时状态字 1	0x872C	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-	
	数值：								
		位	名称	值					
		bit0	开机准备	0: 无效 1: 有效					
		bit1	运行准备	0: 无效 1: 有效					
		bit2	运行	0: 无效 1: 有效					
		bit3	故障	0: 无效 1: 有效					
		bit4	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效					
		bit5	OFF3(快速停机)	0: 无效 1: 有效					
		bit6	开机封锁	0: 无效 1: 有效					
		bit7	警告/限制运行	0: 无效 1: 有效					
		bit8	速度没有偏差	0: 无效 1: 有效					
		bit9	本地/远程	0: 本地 1: 远程					
		bit10	目标速度到达	0: 无效 1: 有效					
	bit11	转矩限幅	0: 无效 1: 有效						
	bit12	正向速度	0: 无效 1: 有效						
	bit13	负向速度	0: 无效 1: 有效						

bit14	运行(发波)	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 0	0: 无效 1: 有效

设定说明:

记录前一次故障时刻的状态字 1。

选项说明:

bit0: 开机准备

0: 无效 - 变频器不处于开机准备状态

1: 有效 - 变频器处于开机准备状态

bit1: 运行准备

0: 无效 - 变频器不处于运行准备状态

1: 有效 - 变频器处于运行准备状态

bit2: 运行

0: 无效 - 变频器处于运行状态

1: 有效 - 变频器处于非运行状态

bit3: 故障

0: 无效 - 变频器处于正常状态

1: 有效 - 变频器处于故障状态

bit4: OFF2(自由停机)停机

0: OFF2(自由停机)停机方式不生效

1: OFF2(自由停机)停机方式生效

bit5: OFF3(快速停机)停机

0: OFF3(快速停机)停机方式不生效

1: OFF3(快速停机)停机方式生效

bit6: 开机封锁

0: 无效 - 变频器不处于开机封锁状态

1: 有效 - 变频器处于开机封锁状态

bit7: 警告/限制运行

0: 无效 - 变频器不处于警告/限制运行状态

1: 有效 - 变频器处于警告/限制运行状态

bit8: 速度没有偏差

0: 无效 - 变频器速度没有偏差

1: 有效 - 变频器速度存在偏差

bit9: 本地/远程

0: 本地 - 变频器处于本地控制

1: 远程 - 变频器处于远程控制

bit10: 目标速度到达

0: 无效 - 目标速度未到达

1: 有效 - 目标速度到达

bit11: 转矩限幅

	0: 无效 - 转矩不限幅 1: 有效 - 转矩限幅有效 bit12: 正向速度 0: 无效 - 不允许正向速度 1: 有效 - 允许正向速度 bit13: 负向速度 0: 无效 - 不允许正向速度 1: 有效 - 允许正向速度 bit14: 运行(发波) 0: 变频器不处于发波运行状态 1: 变频器处于发波允许状态 bit15: 用户设定状态 0 0: 无效 - 用户设定状态 0 不生效 1: 有效 - 用户设定状态 0 生效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-45	前 1 次故障 时状态字 2	0x872D	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值:							
	位	名称	值					
	bit0	自检	0: 无效 1: 有效					
	bit1	参数辨识	0: 无效 1: 有效					
	bit2	轻故障状态	0: 无效 1: 有效					
	bit3	警告状态	0: 无效 1: 有效					
	bit4	速度模式	0: 无效 1: 有效					
	bit5	转矩模式	0: 无效 1: 有效					
bit6	位置模式	0: 无效 1: 有效						
bit7	RFG 使能	0: 无效 1: 有效						
bit8	RFG 运行	0: 无效 1: 有效						
bit9	故障停机	0: 无效 1: 有效						

bit10	非点动运行	0: 无效 1: 有效
bit11	点动运行	0: 无效 1: 有效
bit12	减速停机	0: 无效 1: 有效
bit13	保留	
bit14	端子控制	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 1	0: 无效 1: 有效

设定说明:

记录前一次故障时刻的状态字 2。

选项说明:

bit0: 自检

0: 无效 - 变频器不处于自检状态

1: 有效 - 变频器处于自检状态

bit1: 参数辨识

0: 无效 - 变频器不处于参数辨识状态

1: 有效 - 变频器处于参数辨识状态

bit2: 轻故障状态

0: 无效 - 变频器无轻故障

1: 有效 - 变频器有轻故障

bit3: 警告状态

0: 无效 - 变频器无警告

1: 有效 - 变频器有警告

bit4: 速度模式

0: 无效 - 变频器不处于速度模式

1: 有效 - 变频器处于速度模式

bit5: 转矩模式

0: 无效 - 变频器不处于转矩模式

1: 有效 - 变频器处于转矩模式

bit6: 保留

bit7: RFG 使能

0: 无效 - RFG 不使能

1: 有效 - RFG 处于使能状态

bit8: RFG 运行

0: 无效 - RFG 处于非运行状态

1: 有效 - RFG 处于运行状态

bit9: 故障停机

	<p>0: 无效 - 变频器故障停机命令无效 1: 有效 - 变频器故障停机命令有效 bit10: 非点动运行 0: 无效 - 变频器处于点动运行 1: 有效 - 变频器处于非点动运行 bit11: 点动运行 0: 无效 - 变频器处于非点动运行 1: 有效 - 变频器处于点动运行 bit12: 减速停机 0: 无效 - 变频器处于非减速停机状态 1: 有效 - 变频器处于减速停机状态 bit13: 保留 bit14: 端子控制 0: 无效 - 端子控制不使能 1: 有效 - 端子控制模式生效 bit15: 用户设定状态 1 0: 无效 - 用户设定状态 1 不生效 1: 有效 - 用户设定状态 1 生效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-46	前 1 次故障 时命令字	0x872E	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值:							
	bit0	ON_OFF1(启停)		0: 停机 1: 运行				
	bit1	OFF2(自由停机)		0: 激活 1: 正常				
	bit2	OFF3(快速停机)		0: 激活 1: 正常				
	bit3	运行允许		0: 不允许运行 1: 允许运行				
	bit4	RFG 输出强制为 0		0: 正常 1: RFG 输出强制为 0				
	bit5	RFG 暂停		0: 正常 1: RFG 暂停				
	bit6	RFG 输入强制为 0		0: 正常 1: RFG 输入强制为 0				
bit7	故障复位		0: 无效 1: 有效					

bit8	点动 1(JOG1)	0: 无效 1: 有效
bit9	点动 2(JOG2)	0: 无效 1: 有效
bit10	远程控制 预留	0: 无效 1: 有效
bit11	速度取反	0: 速度不取反 1: 速度取反
bit12	启动信号	0: 无效 1: 有效
bit13	内部启动命令	0: 无效 1: 有效
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

记录前一次故障时刻的命令字。

选项说明:

bit0: ON_OFF1(启停)停机

0->1: 运行

bit1: OFF2(自由停机)停机

0: 激活 - OFF2(自由停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF2(自由停机)停机命令正常状态

bit2: OFF3(快速停机)停机

0: 激活 - OFF3(快速停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF3(快速停机)停机命令正常状态

bit3: 运行允许

0: 不允许运行 - 变频器处于不允许运行状态

1: 允许运行 - 变频器处于运行允许状态

bit4: RFG 输出强制为 0

0: 正常 - RFG 不强制为 0

1: RFG 输出强制为 0 - RFG 强制为 0

bit5: RFG 暂停

0: 正常 - RFG 正常运行

1: RFG 暂停 - RFG 暂停

bit6: RFG 输入强制为 0

0: 正常 - RFG 不强制为 0

1: RFG 输入强制为 0 - RFG 强制为 0

bit7: 故障复位

0: 无效 - 故障不能复位

1: 有效 - 故障复位有效

	bit8: 点动 1JOG1 0: 无效 - 变频器点动 JOG1 无效 1: 有效 - 变频器点动 JOG1 有效 bit9: 点动 2JOG2 0: 无效 - 变频器点动 JOG2 无效 1: 有效 - 变频器点动 JOG2 有效 bit10: 预留 bit11: 预留 bit12: 启动信号 0: 无效 - 变频器启动信号无效 1: 有效 - 变频器启动信号有效 bit13: 内部启动命令 0: 无效 - 变频器内部启动信号无效 1: 有效 - 变频器内部去启动信号有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H7-47	前 1 次故障时 RFG 状态字	0x872F	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值:							
	bit0-bit1	加减速状态		0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速				
	bit2-bit3	加减速圆弧状态		0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段				
	bit4	保留						
	bit5	保留						
	bit6	保留						
	bit7	保留						
	bit8-bit9	上一拍加减速状态		0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速				
bit10-bit11	上一拍圆弧状态		0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速					

	bit12	保留		
	bit13	保留		
	bit14	保留		
	bit15	保留		
<p>设定说明： 记录前一次故障时刻的 RFG 状态字。</p> <p>选项说明：</p> <p>bit0-1: 加减速状态</p> <p>0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速</p> <p>bit2-3: 加减速圆弧状态</p> <p>0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段</p> <p>bit8-9: 上一拍加减速状态</p> <p>0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速</p> <p>bit10-11: 上一拍圆弧状态</p> <p>0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速</p>				

H8 历史故障记录 3

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-00	前 2 次故障码 1	0x8800	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障码 1。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

H8-06	前 2 次故障码 2	0x8806	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障码 2。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-12	前 2 次故障码 3	0x880C	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障码 3。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-18	前 2 次故障码 4	0x8812	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障码 4。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-24	前 2 次故障码 5	0x8818	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障码 5。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-30	前 2 次故障码 6	0x881E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障码 6。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-36	前 2 次故障时频率	0x8824	0.00Hz~655.35Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障时刻的运行频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-37	前 2 次故障时电流	0x8825	0.00A~655.35A	0.00A	有符号 16 位	不可更改	扩展	-

	设定说明： 记录前 2 次故障时刻的输出电流。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-38	前 2 次故障时母线电压	0x8826	0.0V~6553.5 V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障时刻的母线电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-39	前 2 次故障时输入端子状态	0x8827	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障时刻的输入端子状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-40	前 2 次故障时输出端子状态	0x8828	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 2 次故障时刻的输出端子状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-41	前 2 次故障时变频器状态	0x8829	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：初始化 3：运行许可 6：停机 1：合闸禁止 4：启动 7：自检 2：合闸允许 5：运行 8：辨识							
	设定说明： 记录前 2 次故障时刻的变频器状态机。 选项说明： 0：初始化 - 变频器处于初始化状态 1：合闸禁止 - 变频器处于合闸禁止状态 2：合闸允许 - 变频器合闸允许状态 3：运行许可 - 变频器获得运行许可							

	4: 启动 - 变频器处于启动状态 5: 运行 - 驱动处于运行状态 6: 停机 - 变频器处于停机状态 7: 自检 - 变频器处于自检状态 8: 辨识 - 变频器处于辨识状态																																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																										
H8-42	前 2 次故障 时上电时间	0x882A	0min~65535 min	0min	无符号 16 位	不可更改	扩展	-																										
	设定说明： 记录前 2 次故障时刻的当前上电时间。																																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																										
H8-43	前 2 次故障 时运行时间	0x882B	0.0min~655 3.5min	0.0min	无符号 16 位	不可更改	扩展	-																										
	设定说明： 记录前 2 次故障时刻的当前运行时间。																																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																										
H8-44	前 2 次故障 时状态字 1	0x882C	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-																										
	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 55%;">名称</th> <th style="width: 30%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>开机准备</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>运行准备</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>运行</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit3</td> <td>故障</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit4</td> <td>OFF2(自由停机)</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit5</td> <td>OFF3(快速停机)</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit6</td> <td>开机封锁</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit7</td> <td>警告/限制运行</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	开机准备	0: 无效 1: 有效	bit1	运行准备	0: 无效 1: 有效	bit2	运行	0: 无效 1: 有效	bit3	故障	0: 无效 1: 有效	bit4	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效	bit5	OFF3(快速停机)	0: 无效 1: 有效	bit6	开机封锁	0: 无效 1: 有效	bit7	警告/限制运行
位	名称	值																																
bit0	开机准备	0: 无效 1: 有效																																
bit1	运行准备	0: 无效 1: 有效																																
bit2	运行	0: 无效 1: 有效																																
bit3	故障	0: 无效 1: 有效																																
bit4	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效																																
bit5	OFF3(快速停机)	0: 无效 1: 有效																																
bit6	开机封锁	0: 无效 1: 有效																																
bit7	警告/限制运行	0: 无效 1: 有效																																

bit8	速度没有偏差	0: 无效 1: 有效
bit9	本地/远程	0: 本地 1: 远程
bit10	目标速度到达	0: 无效 1: 有效
bit11	转矩限幅	0: 无效 1: 有效
bit12	正向速度	0: 无效 1: 有效
bit13	负向速度	0: 无效 1: 有效
bit14	运行(发波)	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 0	0: 无效 1: 有效

设定说明:

记录前 2 次故障时刻的状态字 1。

选项说明:

bit0: 开机准备

0: 无效 - 变频器不处于开机准备状态

1: 有效 - 变频器处于开机准备状态

bit1: 运行准备

0: 无效 - 变频器不处于运行准备状态

1: 有效 - 变频器处于运行准备状态

bit2: 运行

0: 无效 - 变频器处于运行状态

1: 有效 - 变频器处于非运行状态

bit3: 故障

0: 无效 - 变频器处于正常状态

1: 有效 - 变频器处于故障状态

bit4: OFF2(自由停机)停机

0: OFF2(自由停机)停机方式不生效

1: OFF2(自由停机)停机方式生效

bit5: OFF3(快速停机)停机

0: OFF3(快速停机)停机方式不生效

1: OFF3(快速停机)停机方式生效

bit6: 开机封锁

0: 无效 - 变频器不处于开机封锁状态

1: 有效 - 变频器处于开机封锁状态

	<p>bit7: 警告/限制运行 0: 无效 - 变频器不处于警告/限制运行状态 1: 有效 - 变频器处于警告/限制运行状态</p> <p>bit8: 速度没有偏差 0: 无效 - 变频器速度没有偏差 1: 有效 - 变频器速度存在偏差</p> <p>bit9: 本地/远程 0: 本地 - 变频器处于本地控制 1: 远程 - 变频器处于远程控制</p> <p>bit10: 目标速度到达 0: 无效 - 目标速度未到达 1: 有效 - 目标速度到达</p> <p>bit11: 转矩限幅 0: 无效 - 转矩不限幅 1: 有效 - 转矩限幅有效</p> <p>bit12: 正向速度 0: 无效 - 不允许正向速度 1: 有效 - 允许正向速度</p> <p>bit13: 负向速度 0: 无效 - 不允许正向速度 1: 有效 - 允许正向速度</p> <p>bit14: 运行(发波) 0: 变频器不处于发波运行状态 1: 变频器处于发波允许状态</p> <p>bit15: 用户设定状态 0 0: 无效 - 用户设定状态 0 不生效 1: 有效 - 用户设定状态 0 生效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-45	前 2 次故障时状态字 2	0x882D	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	自检	0: 无效 1: 有效				
		bit1	参数辨识	0: 无效 1: 有效				
	bit2	轻故障状态	0: 无效 1: 有效					
	bit3	警告状态	0: 无效 1: 有效					

bit4	速度模式	0: 无效 1: 有效
bit5	转矩模式	0: 无效 1: 有效
bit6	位置模式	0: 无效 1: 有效
bit7	RFG 使能	0: 无效 1: 有效
bit8	RFG 运行	0: 无效 1: 有效
bit9	故障停机	0: 无效 1: 有效
bit10	非点动运行	0: 无效 1: 有效
bit11	点动运行	0: 无效 1: 有效
bit12	减速停机	0: 无效 1: 有效
bit13	保留	
bit14	端子控制	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 1	0: 无效 1: 有效

设定说明:

记录前 2 次故障时刻的状态字 2。

选项说明:

bit0: 自检

0: 无效 - 变频器不处于自检状态

1: 有效 - 变频器处于自检状态

bit1: 参数辨识

0: 无效 - 变频器不处于参数辨识状态

1: 有效 - 变频器处于参数辨识状态

bit2: 轻故障状态

0: 无效 - 变频器无轻故障

1: 有效 - 变频器有轻故障

bit3: 警告状态

0: 无效 - 变频器无警告

1: 有效 - 变频器有警告

bit4: 速度模式

	<p>0: 无效 - 变频器不处于速度模式 1: 有效 - 变频器处于速度模式 bit5: 转矩模式 0: 无效 - 变频器不处于转矩模式 1: 有效 - 变频器处于转矩模式 bit6: 保留 bit7: RFG 使能 0: 无效 - RFG 不使能 1: 有效 - RFG 处于使能状态 bit8: RFG 运行 0: 无效 - RFG 处于非运行状态 1: 有效 - RFG 处于运行状态 bit9: 故障停机 0: 无效 - 变频器故障停机命令无效 1: 有效 - 变频器故障停机命令有效 bit10: 非点动运行 0: 无效 - 变频器处于点动运行 1: 有效 - 变频器处于非点动运行 bit11: 点动运行 0: 无效 - 变频器处于非点动运行 1: 有效 - 变频器处于点动运行 bit12: 减速停机 0: 无效 - 变频器处于非减速停机状态 1: 有效 - 变频器处于减速停机状态 bit13: 保留 bit14: 端子控制 0: 无效 - 端子控制不使能 1: 有效 - 端子控制模式生效 bit15: 用户设定状态 1 0: 无效 - 用户设定状态 1 不生效 1: 有效 - 用户设定状态 1 生效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H8-46	前 2 次故障 时命令字	0x882E	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
	bit0	ON_OFF1(启停)	0: 停机 1: 运行					
	bit1	OFF2(自由停机)	0: 激活 1: 正常					

bit2	OFF3(快速停机)	0: 激活 1: 正常
bit3	运行允许	0: 不允许运行 1: 允许运行
bit4	RFG 输出强制为 0	0: 正常 1: RFG 输出强制为 0
bit5	RFG 暂停	0: 正常 1: RFG 暂停
bit6	RFG 输入强制为 0	0: 正常 1: RFG 输入强制为 0
bit7	故障复位	0: 无效 1: 有效
bit8	点动 1(JOG1)	0: 无效 1: 有效
bit9	点动 2(JOG2)	0: 无效 1: 有效
bit10	远程控制 预留	0: 无效 1: 有效
bit11	速度取反	0: 速度不取反 1: 速度取反
bit12	启动信号	0: 无效 1: 有效
bit13	内部启动命令	0: 无效 1: 有效
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

记录前 2 次故障时刻的命令字。

选项说明:

bit0: ON_OFF1(启停)停机

0->1: 运行

bit1: OFF2(自由停机)停机

0: 激活 - OFF2(自由停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF2(自由停机)停机命令正常状态

bit2: OFF3(快速停机)停机

0: 激活 - OFF3(快速停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF3(快速停机)停机命令正常状态

bit3: 运行允许

0: 不允许运行 - 变频器处于不允许运行状态

	<p>1: 允许运行 - 变频器处于运行允许状态</p> <p>bit4: RFG 输出强制为 0</p> <p>0: 正常 - RFG 不强制为 0</p> <p>1: RFG 输出强制为 0 - RFG 强制为 0</p> <p>bit5: RFG 暂停</p> <p>0: 正常 - RFG 正常运行</p> <p>1: RFG 暂停 - RFG 暂停</p> <p>bit6: RFG 输入强制为 0</p> <p>0: 正常 - RFG 不强制为 0</p> <p>1: RFG 输入强制为 0 - RFG 强制为 0</p> <p>bit7: 故障复位</p> <p>0: 无效 - 故障不能复位</p> <p>1: 有效 - 故障复位有效</p> <p>bit8: 点动 1JOG1</p> <p>0: 无效 - 变频器点动 JOG1 无效</p> <p>1: 有效 - 变频器点动 JOG1 有效</p> <p>bit9: 点动 2JOG2</p> <p>0: 无效 - 变频器点动 JOG2 无效</p> <p>1: 有效 - 变频器点动 JOG2 有效</p> <p>bit10: 预留</p> <p>bit11: 预留</p> <p>bit12: 启动信号</p> <p>0: 无效 - 变频器启动信号无效</p> <p>1: 有效 - 变频器启动信号有效</p> <p>bit13: 内部启动命令</p> <p>0: 无效 - 变频器内部启动信号无效</p> <p>1: 有效 - 变频器内部去启动信号有效</p>															
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式								
H8-47	前 2 次故障时 RFG 状态字	0x882F	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-								
	数值: <table border="1" data-bbox="316 1575 1031 1953"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0-bit1</td> <td>加减速状态</td> <td>0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速</td> </tr> <tr> <td>bit2-bit3</td> <td>加减速圆弧状态</td> <td>0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0-bit1	加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速	bit2-bit3	加减速圆弧状态
位	名称	值														
bit0-bit1	加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速														
bit2-bit3	加减速圆弧状态	0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段														

bit4	保留	
bit5	保留	
bit6	保留	
bit7	保留	
bit8-bit9	上一拍加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速
bit10-bit11	上一拍圆弧状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速
bit12	保留	
bit13	保留	
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

记录前 2 次故障时刻的 RFG 状态字。

选项说明:

bit0-1: 加减速状态

0: 预留

1: 恒速

2: 加速

3: 减速

bit2-3: 加减速圆弧状态

0: 恒速

1: 开始段

2: 恒加速

3: 结束段

bit4_7: 预留

bit8-9: 上一拍加减速状态

0: 预留

1: 恒速

2: 加速

3: 减速

bit10-11: 上一拍圆弧状态

0: 预留

1: 恒速

2: 加速

3: 减速

	bit12-15: 预留
--	--------------

H9 历史故障记录 4

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H9-00	前 3 次故障码 1	0x8900	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障码 1。例如 E015.1，该值为 15.1							
H9-06	前 3 次故障码 2	0x8906	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障码 2。例如 E015.1，该值为 15.1							
H9-12	前 3 次故障码 3	0x890C	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障码 3。例如 E015.1，该值为 15.1							
H9-18	前 3 次故障码 4	0x8912	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障码 4。例如 E015.1，该值为 15.1							
H9-24	前 3 次故障码 5	0x8918	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障码 5。例如 E015.1，该值为 15.1							
H9-30	前 3 次故障	0x891E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

	码 6							
	设定说明： 记录前 3 次故障码 6。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H9-36	前 3 次故障时频率	0x8924	0.00Hz~655.35Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障时刻的运行频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H9-37	前 3 次故障时电流	0x8925	0.00A~655.35A	0.00A	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障时刻的输出电流。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H9-38	前 3 次故障时母线电压	0x8926	0.0V~6553.5V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障时刻的母线电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H9-39	前 3 次故障时输入端子状态	0x8927	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障时刻的输入端子状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H9-40	前 3 次故障时输出端子状态	0x8928	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 3 次故障时刻的输出端子状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H9-41	前 3 次故障	0x8929	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

bit1	运行准备	0: 无效 1: 有效
bit2	运行	0: 无效 1: 有效
bit3	故障	0: 无效 1: 有效
bit4	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效
bit5	OFF3(快速停机)	0: 无效 1: 有效
bit6	开机封锁	0: 无效 1: 有效
bit7	警告/限制运行	0: 无效 1: 有效
bit8	速度没有偏差	0: 无效 1: 有效
bit9	本地/远程	0: 本地 1: 远程
bit10	目标速度到达	0: 无效 1: 有效
bit11	转矩限幅	0: 无效 1: 有效
bit12	正向速度	0: 无效 1: 有效
bit13	负向速度	0: 无效 1: 有效
bit14	运行(发波)	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 0	0: 无效 1: 有效

设定说明:

记录前 3 次故障时刻的状态字 1。

选项说明:

bit0: 开机准备

0: 无效 - 变频器不处于开机准备状态

1: 有效 - 变频器处于开机准备状态

bit1: 运行准备

0: 无效 - 变频器不处于运行准备状态

1: 有效 - 变频器处于运行准备状态

bit2: 运行
0: 无效 - 变频器处于运行状态
1: 有效 - 变频器处于非运行状态

bit3: 故障
0: 无效 - 变频器处于正常状态
1: 有效 - 变频器处于故障状态

bit4: OFF2(自由停机)停机
0: OFF2(自由停机)停机方式不生效
1: OFF2(自由停机)停机方式生效

bit5: OFF3(快速停机)停机
0: OFF3(快速停机)停机方式不生效
1: OFF3(快速停机)停机方式生效

bit6: 开机封锁
0: 无效 - 变频器不处于开机封锁状态
1: 有效 - 变频器处于开机封锁状态

bit7: 警告/限制运行
0: 无效 - 变频器不处于警告/限制运行状态
1: 有效 - 变频器处于警告/限制运行状态

bit8: 速度没有偏差
0: 无效 - 变频器速度没有偏差
1: 有效 - 变频器速度存在偏差

bit9: 本地/远程
0: 本地 - 变频器处于本地控制
1: 远程 - 变频器处于远程控制

bit10: 目标速度到达
0: 无效 - 目标速度未到达
1: 有效 - 目标速度到达

bit11: 转矩限幅
0: 无效 - 转矩不限幅
1: 有效 - 转矩限幅有效

bit12: 正向速度
0: 无效 - 不允许正向速度
1: 有效 - 允许正向速度

bit13: 负向速度
0: 无效 - 不允许正向速度
1: 有效 - 允许正向速度

bit14: 运行(发波)
0: 变频器不处于发波运行状态
1: 变频器处于发波允许状态

bit15: 用户设定状态 0
0: 无效 - 用户设定状态 0 不生效
1: 有效 - 用户设定状态 0 生效

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H9-45	前 3 次故障 时状态字 2	0x892D	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	自检	0: 无效 1: 有效				
		bit1	参数辨识	0: 无效 1: 有效				
		bit2	轻故障状态	0: 无效 1: 有效				
		bit3	警告状态	0: 无效 1: 有效				
		bit4	速度模式	0: 无效 1: 有效				
		bit5	转矩模式	0: 无效 1: 有效				
		bit6	位置模式	0: 无效 1: 有效				
		bit7	RFG 使能	0: 无效 1: 有效				
		bit8	RFG 运行	0: 无效 1: 有效				
		bit9	故障停机	0: 无效 1: 有效				
		bit10	非点动运行	0: 无效 1: 有效				
		bit11	点动运行	0: 无效 1: 有效				
		bit12	减速停机	0: 无效 1: 有效				
		bit13	保留					
	bit14	端子控制	0: 无效 1: 有效					
	bit15	用户设定状态 1	0: 无效 1: 有效					
设定说明： 记录前 3 次故障时刻的状态字 2。								

选项说明:

bit0: 自检

0: 无效 - 变频器不处于自检状态

1: 有效 - 变频器处于自检状态

bit1: 参数辨识

0: 无效 - 变频器不处于参数辨识状态

1: 有效 - 变频器处于参数辨识状态

bit2: 轻故障状态

0: 无效 - 变频器无轻故障

1: 有效 - 变频器有轻故障

bit3: 警告状态

0: 无效 - 变频器无警告

1: 有效 - 变频器有警告

bit4: 速度模式

0: 无效 - 变频器不处于速度模式

1: 有效 - 变频器处于速度模式

bit5: 转矩模式

0: 无效 - 变频器不处于转矩模式

1: 有效 - 变频器处于转矩模式

bit6: 保留

bit7: RFG 使能

0: 无效 - RFG 不使能

1: 有效 - RFG 处于使能状态

bit8: RFG 运行

0: 无效 - RFG 处于非运行状态

1: 有效 - RFG 处于运行状态

bit9: 故障停机

0: 无效 - 变频器故障停机命令无效

1: 有效 - 变频器故障停机命令有效

bit10: 非点动运行

0: 无效 - 变频器处于点动运行

1: 有效 - 变频器处于非点动运行

bit11: 点动运行

0: 无效 - 变频器处于非点动运行

1: 有效 - 变频器处于点动运行

bit12: 减速停机

0: 无效 - 变频器处于非减速停机状态

1: 有效 - 变频器处于减速停机状态

bit13: 保留

bit14: 端子控制

0: 无效 - 端子控制不使能

1: 有效 - 端子控制模式生效

	bit15: 用户设定状态 1 0: 无效 - 用户设定状态 1 不生效 1: 有效 - 用户设定状态 1 生效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
H9-46	前 3 次故障 时命令字	0x892E	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	ON_OFF1(启停)	0: 停机 1: 运行				
		bit1	OFF2(自由停机)	0: 激活 1: 正常				
		bit2	OFF3(快速停机)	0: 激活 1: 正常				
		bit3	运行允许	0: 不允许运行 1: 允许运行				
		bit4	RFG 输出强制为 0	0: 正常 1: RFG 输出强制为 0				
		bit5	RFG 暂停	0: 正常 1: RFG 暂停				
		bit6	RFG 输入强制为 0	0: 正常 1: RFG 输入强制为 0				
		bit7	故障复位	0: 无效 1: 有效				
		bit8	点动 1(JOG1)	0: 无效 1: 有效				
		bit9	点动 2(JOG2)	0: 无效 1: 有效				
		bit10	远程控制 预留	0: 无效 1: 有效				
		bit11	速度取反	0: 速度不取反 1: 速度取反				
	bit12	启动信号	0: 无效 1: 有效					
	bit13	内部启动命令	0: 无效 1: 有效					
	bit14	保留						
	bit15	保留						

设定说明：
记录前 3 次故障时刻的命令字。

选项说明：

bit0: ON_OFF1(启停)停机
0->1: 运行

bit1: OFF2(自由停机)停机
0: 激活 - OFF2(自由停机)停机命令激活状态
1: 正常 - OFF2(自由停机)停机命令正常状态

bit2: OFF3(快速停机)停机
0: 激活 - OFF3(快速停机)停机命令激活状态
1: 正常 - OFF3(快速停机)停机命令正常状态

bit3: 运行允许
0: 不允许运行 - 变频器处于不允许运行状态
1: 允许运行 - 变频器处于运行允许状态

bit4: RFG 输出强制为 0
0: 正常 - RFG 不强制为 0
1: RFG 输出强制为 0 - RFG 强制为 0

bit5: RFG 暂停
0: 正常 - RFG 正常运行
1: RFG 暂停 - RFG 暂停

bit6: RFG 输入强制为 0
0: 正常 - RFG 不强制为 0
1: RFG 输入强制为 0 - RFG 强制为 0

bit7: 故障复位
0: 无效 - 故障不能复位
1: 有效 - 故障复位有效

bit8: 点动 1JOG1
0: 无效 - 变频器点动 JOG1 无效
1: 有效 - 变频器点动 JOG1 有效

bit9: 点动 2JOG2
0: 无效 - 变频器点动 JOG2 无效
1: 有效 - 变频器点动 JOG2 有效

bit10: 预留

bit11: 预留

bit12: 启动信号
0: 无效 - 变频器启动信号无效
1: 有效 - 变频器启动信号有效

bit13: 内部启动命令
0: 无效 - 变频器内部启动信号无效
1: 有效 - 变频器内部去启动信号有效

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
----	------	------	------	-----	------	------	------	------

H9-47	前 3 次故障时 RFG 状态字	0x892F	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-																																						
	数值：																																													
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0-bit1</td> <td>加减速状态</td> <td>0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速</td> </tr> <tr> <td>bit2-bit3</td> <td>加减速圆弧状态</td> <td>0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段</td> </tr> <tr> <td>bit4</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit5</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit6</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit7</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit8-bit9</td> <td>上一拍加减速状态</td> <td>0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速</td> </tr> <tr> <td>bit10-bit11</td> <td>上一拍圆弧状态</td> <td>0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速</td> </tr> <tr> <td>bit12</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit13</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit14</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>bit15</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0-bit1	加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速	bit2-bit3	加减速圆弧状态	0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段	bit4	保留		bit5	保留		bit6	保留		bit7	保留		bit8-bit9	上一拍加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速	bit10-bit11	上一拍圆弧状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速	bit12	保留		bit13	保留		bit14	保留		bit15	保留
位	名称	值																																												
bit0-bit1	加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速																																												
bit2-bit3	加减速圆弧状态	0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段																																												
bit4	保留																																													
bit5	保留																																													
bit6	保留																																													
bit7	保留																																													
bit8-bit9	上一拍加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速																																												
bit10-bit11	上一拍圆弧状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速																																												
bit12	保留																																													
bit13	保留																																													
bit14	保留																																													
bit15	保留																																													
<p>设定说明： 记录前一次故障时刻的 RFG 状态字。</p> <p>选项说明： bit0-1: 加减速状态 0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速 bit2-3: 加减速圆弧状态 0: 恒速</p>																																														

	1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段 bit8-9: 上一拍加减速状态 0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速 bit10-11: 上一拍圆弧状态 0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速
--	---------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

HA 历史故障记录 5

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-00	前 4 次故障码 1	0x8A00	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 4 次故障码 1。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-06	前 4 次故障码 2	0x8A06	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 4 次故障码 2。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-12	前 4 次故障码 3	0x8A0C	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 4 次故障码 3。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-18	前 4 次故障码 4	0x8A12	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明:							

	记录前 4 次故障码 4。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-24	前 4 次故障码 5	0x8A18	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 4 次故障码 5。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-30	前 4 次故障码 6	0x8A1E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 4 次故障码 6。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-36	前 4 次故障时频率	0x8A24	0.00Hz~655.35Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 4 次故障时刻的运行频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-37	前 4 次故障时电流	0x8A25	0.00A~655.35A	0.00A	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 4 次故障时刻的输出电流。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-38	前 4 次故障时母线电压	0x8A26	0.0V~6553.5V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 4 次故障时刻的母线电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-39	前 4 次故障时输入端子状态	0x8A27	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 4 次故障时刻的输入端子状态。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-40	前4次故障时输出端子状态	0x8A28	0x0~0xFFFF	0x0	无符号16位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前4次故障时刻的输出端子状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-41	前4次故障时变频器状态	0x8A29	见“数值”	0	无符号16位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：初始化 1：合闸禁止 2：合闸允许 3：运行许可 4：启动 5：运行 6：停机 7：自检 8：辨识							
	设定说明： 记录前4次故障时刻的变频器状态机。 选项说明： 0：初始化 - 变频器处于初始化状态 1：合闸禁止 - 变频器处于合闸禁止状态 2：合闸允许 - 变频器合闸允许状态 3：运行许可 - 变频器获得运行许可 4：启动 - 变频器处于启动状态 5：运行 - 驱动处于运行状态 6：停机 - 变频器处于停机状态 7：自检 - 变频器处于自检状态 8：辨识 - 变频器处于辨识状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-42	前4次故障时上电时间	0x8A2A	0min~65535min	0min	无符号16位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前4次故障时刻的当前上电时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-43	前4次故障时运行时间	0x8A2B	0.0min~6553.5min	0.0min	无符号16位	不可更改	扩展	-
	设定说明：							

	记录前 4 次故障时刻的当前运行时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-44	前 4 次故障时状态字 1	0x8A2C	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	开机准备	0: 无效 1: 有效				
		bit1	运行准备	0: 无效 1: 有效				
		bit2	运行	0: 无效 1: 有效				
		bit3	故障	0: 无效 1: 有效				
		bit4	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效				
		bit5	OFF3(快速停机)	0: 无效 1: 有效				
		bit6	开机封锁	0: 无效 1: 有效				
		bit7	警告/限制运行	0: 无效 1: 有效				
		bit8	速度没有偏差	0: 无效 1: 有效				
		bit9	本地/远程	0: 本地 1: 远程				
		bit10	目标速度到达	0: 无效 1: 有效				
		bit11	转矩限幅	0: 无效 1: 有效				
		bit12	正向速度	0: 无效 1: 有效				
		bit13	负向速度	0: 无效 1: 有效				
	bit14	运行(发波)	0: 无效 1: 有效					
	bit15	用户设定状态 0	0: 无效 1: 有效					

设定说明:

记录前 4 次故障时刻的状态字 1。

选项说明:

bit0: 开机准备

0: 无效 - 变频器不处于开机准备状态

1: 有效 - 变频器处于开机准备状态

bit1: 运行准备

0: 无效 - 变频器不处于运行准备状态

1: 有效 - 变频器处于运行准备状态

bit2: 运行

0: 无效 - 变频器处于运行状态

1: 有效 - 变频器处于非运行状态

bit3: 故障

0: 无效 - 变频器处于正常状态

1: 有效 - 变频器处于故障状态

bit4: OFF2(自由停机)停机

0: OFF2(自由停机)停机方式不生效

1: OFF2(自由停机)停机方式生效

bit5: OFF3(快速停机)停机

0: OFF3(快速停机)停机方式不生效

1: OFF3(快速停机)停机方式生效

bit6: 开机封锁

0: 无效 - 变频器不处于开机封锁状态

1: 有效 - 变频器处于开机封锁状态

bit7: 警告/限制运行

0: 无效 - 变频器不处于警告/限制运行状态

1: 有效 - 变频器处于警告/限制运行状态

bit8: 速度没有偏差

0: 无效 - 变频器速度没有偏差

1: 有效 - 变频器速度存在偏差

bit9: 本地/远程

0: 本地 - 变频器处于本地控制

1: 远程 - 变频器处于远程控制

bit10: 目标速度到达

0: 无效 - 目标速度未到达

1: 有效 - 目标速度到达

bit11: 转矩限幅

0: 无效 - 转矩不限幅

1: 有效 - 转矩限幅有效

bit12: 正向速度

0: 无效 - 不允许正向速度

1: 有效 - 允许正向速度

	bit13: 负向速度 0: 无效 - 不允许正向速度 1: 有效 - 允许正向速度 bit14: 运行(发波) 0: 变频器不处于发波运行状态 1: 变频器处于发波允许状态 bit15: 用户设定状态 0 0: 无效 - 用户设定状态 0 不生效 1: 有效 - 用户设定状态 0 生效								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
HA-45	前 4 次故障时状态字 2	0x8A2D	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-	
	数值:								
		位	名称	值					
		bit0	自检	0: 无效 1: 有效					
		bit1	参数辨识	0: 无效 1: 有效					
		bit2	轻故障状态	0: 无效 1: 有效					
		bit3	警告状态	0: 无效 1: 有效					
		bit4	速度模式	0: 无效 1: 有效					
		bit5	转矩模式	0: 无效 1: 有效					
		bit6	位置模式	0: 无效 1: 有效					
		bit7	RFG 使能	0: 无效 1: 有效					
		bit8	RFG 运行	0: 无效 1: 有效					
		bit9	故障停机	0: 无效 1: 有效					
	bit10	非点动运行	0: 无效 1: 有效						
	bit11	点动运行	0: 无效 1: 有效						

bit12	减速停机	0: 无效 1: 有效
bit13	保留	
bit14	端子控制	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 1	0: 无效 1: 有效

设定说明:

记录前 4 次故障时刻的状态字 2。

选项说明:

bit0: 自检

0: 无效 - 变频器不处于自检状态

1: 有效 - 变频器处于自检状态

bit1: 参数辨识

0: 无效 - 变频器不处于参数辨识状态

1: 有效 - 变频器处于参数辨识状态

bit2: 轻故障状态

0: 无效 - 变频器无轻故障

1: 有效 - 变频器有轻故障

bit3: 警告状态

0: 无效 - 变频器无警告

1: 有效 - 变频器有警告

bit4: 速度模式

0: 无效 - 变频器不处于速度模式

1: 有效 - 变频器处于速度模式

bit5: 转矩模式

0: 无效 - 变频器不处于转矩模式

1: 有效 - 变频器处于转矩模式

bit6: 保留

bit7: RFG 使能

0: 无效 - RFG 不使能

1: 有效 - RFG 处于使能状态

bit8: RFG 运行

0: 无效 - RFG 处于非运行状态

1: 有效 - RFG 处于运行状态

bit9: 故障停机

0: 无效 - 变频器故障停机命令无效

1: 有效 - 变频器故障停机命令有效

bit10: 非点动运行

0: 无效 - 变频器处于点动运行

1: 有效 - 变频器处于非点动运行

	bit11: 点动运行 0: 无效 - 变频器处于非点动运行 1: 有效 - 变频器处于点动运行 bit12: 减速停机 0: 无效 - 变频器处于非减速停机状态 1: 有效 - 变频器处于减速停机状态 bit13: 保留 bit14: 端子控制 0: 无效 - 端子控制不使能 1: 有效 - 端子控制模式生效 bit15: 用户设定状态 1 0: 无效 - 用户设定状态 1 不生效 1: 有效 - 用户设定状态 1 生效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-46	前 4 次故障时命令字	0x8A2E	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	ON_OFF1(启停)	0: 停机 1: 运行				
		bit1	OFF2(自由停机)	0: 激活 1: 正常				
		bit2	OFF3(快速停机)	0: 激活 1: 正常				
		bit3	运行允许	0: 不允许运行 1: 允许运行				
		bit4	RFG 输出强制为 0	0: 正常 1: RFG 输出强制为 0				
		bit5	RFG 暂停	0: 正常 1: RFG 暂停				
		bit6	RFG 输入强制为 0	0: 正常 1: RFG 输入强制为 0				
	bit7	故障复位	0: 无效 1: 有效					
	bit8	点动 1(JOG1)	0: 无效 1: 有效					
	bit9	点动 2(JOG2)	0: 无效 1: 有效					

bit10	远程控制 预留	0: 无效 1: 有效
bit11	速度取反	0: 速度不取反 1: 速度取反
bit12	启动信号	0: 无效 1: 有效
bit13	内部启动命令	0: 无效 1: 有效
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

记录前 4 次故障时刻的命令字。

选项说明:

bit0: ON_OFF1(启停)停机

0->1: 运行

bit1: OFF2(自由停机)停机

0: 激活 - OFF2(自由停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF2(自由停机)停机命令正常状态

bit2: OFF3(快速停机)停机

0: 激活 - OFF3(快速停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF3(快速停机)停机命令正常状态

bit3: 运行允许

0: 不允许运行 - 变频器处于不允许运行状态

1: 允许运行 - 变频器处于运行允许状态

bit4: RFG 输出强制为 0

0: 正常 - RFG 不强制为 0

1: RFG 输出强制为 0 - RFG 强制为 0

bit5: RFG 暂停

0: 正常 - RFG 正常运行

1: RFG 暂停 - RFG 暂停

bit6: RFG 输入强制为 0

0: 正常 - RFG 不强制为 0

1: RFG 输入强制为 0 - RFG 强制为 0

bit7: 故障复位

0: 无效 - 故障不能复位

1: 有效 - 故障复位有效

bit8: 点动 1JOG1

0: 无效 - 变频器点动 JOG1 无效

1: 有效 - 变频器点动 JOG1 有效

bit9: 点动 2JOG2

	0: 无效 - 变频器点动 JOG2 无效 1: 有效 - 变频器点动 JOG2 有效 bit10: 预留 bit11: 预留 bit12: 启动信号 0: 无效 - 变频器启动信号无效 1: 有效 - 变频器启动信号有效 bit13: 内部启动命令 0: 无效 - 变频器内部启动信号无效 1: 有效 - 变频器内部去启动信号有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
HA-47	前 4 次故障时 RFG 状态字	0x8A2F	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0-bit1	加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速				
		bit2-bit3	加减速圆弧状态	0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段				
		bit4	保留					
		bit5	保留					
		bit6	保留					
		bit7	保留					
		bit8-bit9	上一拍加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速				
		bit10-bit11	上一拍圆弧状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速				
		bit12	保留					
		bit13	保留					
		bit14	保留					

	bit15	保留	
<p>设定说明： 记录前一次故障时刻的 RFG 状态字。</p> <p>选项说明：</p> <p>bit0-1: 加减速状态</p> <p>0: 预留</p> <p>1: 恒速</p> <p>2: 加速</p> <p>3: 减速</p> <p>bit2-3: 加减速圆弧状态</p> <p>0: 恒速</p> <p>1: 开始段</p> <p>2: 恒加速</p> <p>3: 结束段</p> <p>bit8-9: 上一拍加减速状态</p> <p>0: 预留</p> <p>1: 恒速</p> <p>2: 加速</p> <p>3: 减速</p> <p>bit10-11: 上一拍圆弧状态</p> <p>0: 预留</p> <p>1: 恒速</p> <p>2: 加速</p> <p>3: 减速</p>			

Hb 历史故障记录 6

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-00	前 5 次故障码 1	0x8B00	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 5 次故障码 1。例如 E015.1，该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-06	前 5 次故障码 2	0x8B06	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明：							

	记录前 5 次故障码 2。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-12	前 5 次故障码 3	0x8B0C	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 5 次故障码 3。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-18	前 5 次故障码 4	0x8B12	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 5 次故障码 4。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-24	前 5 次故障码 5	0x8B18	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 5 次故障码 5。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-30	前 5 次故障码 6	0x8B1E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 5 次故障码 6。例如 E015.1, 该值为 15.1							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-36	前 5 次故障时频率	0x8B24	0.00Hz~655.35Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 5 次故障时刻的运行频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-37	前 5 次故障时电流	0x8B25	0.00A~655.35A	0.00A	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 5 次故障时刻的输出电流。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-38	前 5 次故障时母线电压	0x8B26	0.0V~6553.5 V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 5 次故障时刻的母线电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-39	前 5 次故障时输入端子状态	0x8B27	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 5 次故障时刻的输入端子状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-40	前 5 次故障时输出端子状态	0x8B28	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 记录前 5 次故障时刻的输出端子状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-41	前 5 次故障时变频器状态	0x8B29	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：初始化 3：运行许可 6：停机 1：合闸禁止 4：启动 7：自检 2：合闸允许 5：运行 8：辨识							
	设定说明： 记录前 5 次故障时刻的变频器状态机。 选项说明： 0：初始化 - 变频器处于初始化状态 1：合闸禁止 - 变频器处于合闸禁止状态 2：合闸允许 - 变频器合闸允许状态 3：运行许可 - 变频器获得运行许可 4：启动 - 变频器处于启动状态 5：运行 - 驱动处于运行状态 6：停机 - 变频器处于停机状态							

	7: 自检 - 变频器处于自检状态 8: 辨识 - 变频器处于辨识状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-42	前 5 次故障 时上电时间	0x8B2A	0min~65535 min	0min	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 5 次故障时刻的当前上电时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-43	前 5 次故障 时运行时间	0x8B2B	0.0min~655 3.5min	0.0min	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 记录前 5 次故障时刻的当前运行时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-44	前 5 次故障 时状态字 1	0x8B2C	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	开机准备	0: 无效 1: 有效				
		bit1	运行准备	0: 无效 1: 有效				
		bit2	运行	0: 无效 1: 有效				
		bit3	故障	0: 无效 1: 有效				
		bit4	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效				
		bit5	OFF3(快速停机)	0: 无效 1: 有效				
		bit6	开机封锁	0: 无效 1: 有效				
	bit7	警告/限制运行	0: 无效 1: 有效					
	bit8	速度没有偏差	0: 无效 1: 有效					

bit9	本地/远程	0: 本地 1: 远程
bit10	目标速度到达	0: 无效 1: 有效
bit11	转矩限幅	0: 无效 1: 有效
bit12	正向速度	0: 无效 1: 有效
bit13	负向速度	0: 无效 1: 有效
bit14	运行(发波)	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 0	0: 无效 1: 有效

设定说明:

记录前 5 次故障时刻的状态字 1。

选项说明:

bit0: 开机准备

0: 无效 - 变频器不处于开机准备状态

1: 有效 - 变频器处于开机准备状态

bit1: 运行准备

0: 无效 - 变频器不处于运行准备状态

1: 有效 - 变频器处于运行准备状态

bit2: 运行

0: 无效 - 变频器处于运行状态

1: 有效 - 变频器处于非运行状态

bit3: 故障

0: 无效 - 变频器处于正常状态

1: 有效 - 变频器处于故障状态

bit4: OFF2(自由停机)停机

0: OFF2(自由停机)停机方式不生效

1: OFF2(自由停机)停机方式生效

bit5: OFF3(快速停机)停机

0: OFF3(快速停机)停机方式不生效

1: OFF3(快速停机)停机方式生效

bit6: 开机封锁

0: 无效 - 变频器不处于开机封锁状态

1: 有效 - 变频器处于开机封锁状态

bit7: 警告/限制运行

0: 无效 - 变频器不处于警告/限制运行状态

	<p>1: 有效 - 变频器处于警告/限制运行状态</p> <p>bit8: 速度没有偏差</p> <p>0: 无效 - 变频器速度没有偏差</p> <p>1: 有效 - 变频器速度存在偏差</p> <p>bit9: 本地/远程</p> <p>0: 本地 - 变频器处于本地控制</p> <p>1: 远程 - 变频器处于远程控制</p> <p>bit10: 目标速度到达</p> <p>0: 无效 - 目标速度未到达</p> <p>1: 有效 - 目标速度到达</p> <p>bit11: 转矩限幅</p> <p>0: 无效 - 转矩不限幅</p> <p>1: 有效 - 转矩限幅有效</p> <p>bit12: 正向速度</p> <p>0: 无效 - 不允许正向速度</p> <p>1: 有效 - 允许正向速度</p> <p>bit13: 负向速度</p> <p>0: 无效 - 不允许正向速度</p> <p>1: 有效 - 允许正向速度</p> <p>bit14: 运行(发波)</p> <p>0: 变频器不处于发波运行状态</p> <p>1: 变频器处于发波允许状态</p> <p>bit15: 用户设定状态 0</p> <p>0: 无效 - 用户设定状态 0 不生效</p> <p>1: 有效 - 用户设定状态 0 生效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-45	前 5 次故障时状态字 2	0x8B2D	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	自检	0: 无效 1: 有效				
		bit1	参数辨识	0: 无效 1: 有效				
		bit2	轻故障状态	0: 无效 1: 有效				
	bit3	警告状态	0: 无效 1: 有效					
	bit4	速度模式	0: 无效 1: 有效					

bit5	转矩模式	0: 无效 1: 有效
bit6	位置模式	0: 无效 1: 有效
bit7	RFG 使能	0: 无效 1: 有效
bit8	RFG 运行	0: 无效 1: 有效
bit9	故障停机	0: 无效 1: 有效
bit10	非点动运行	0: 无效 1: 有效
bit11	点动运行	0: 无效 1: 有效
bit12	减速停机	0: 无效 1: 有效
bit13	保留	
bit14	端子控制	0: 无效 1: 有效
bit15	用户设定状态 1	0: 无效 1: 有效

设定说明:

记录前 5 次故障时刻的状态字 2。

选项说明:

bit0: 自检

0: 无效 - 变频器不处于自检状态

1: 有效 - 变频器处于自检状态

bit1: 参数辨识

0: 无效 - 变频器不处于参数辨识状态

1: 有效 - 变频器处于参数辨识状态

bit2: 轻故障状态

0: 无效 - 变频器无轻故障

1: 有效 - 变频器有轻故障

bit3: 警告状态

0: 无效 - 变频器无警告

1: 有效 - 变频器有警告

bit4: 速度模式

0: 无效 - 变频器不处于速度模式

1: 有效 - 变频器处于速度模式

bit5: 转矩模式

	<p>0: 无效 - 变频器不处于转矩模式 1: 有效 - 变频器处于转矩模式 bit6: 保留 bit7: RFG 使能 0: 无效 - RFG 不使能 1: 有效 - RFG 处于使能状态 bit8: RFG 运行 0: 无效 - RFG 处于非运行状态 1: 有效 - RFG 处于运行状态 bit9: 故障停机 0: 无效 - 变频器故障停机命令无效 1: 有效 - 变频器故障停机命令有效 bit10: 非点动运行 0: 无效 - 变频器处于点动运行 1: 有效 - 变频器处于非点动运行 bit11: 点动运行 0: 无效 - 变频器处于非点动运行 1: 有效 - 变频器处于点动运行 bit12: 减速停机 0: 无效 - 变频器处于非减速停机状态 1: 有效 - 变频器处于减速停机状态 bit13: 保留 bit14: 端子控制 0: 无效 - 端子控制不使能 1: 有效 - 端子控制模式生效 bit15: 用户设定状态 1 0: 无效 - 用户设定状态 1 不生效 1: 有效 - 用户设定状态 1 生效</p>																		
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式											
Hb-46	前 5 次故障 时命令字	0x8B2E	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-											
	<p>数值:</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>ON_OFF1(启停)</td> <td>0: 停机 1: 运行</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>OFF2(自由停机)</td> <td>0: 激活 1: 正常</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>OFF3(快速停机)</td> <td>0: 激活 1: 正常</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	ON_OFF1(启停)	0: 停机 1: 运行	bit1	OFF2(自由停机)	0: 激活 1: 正常	bit2	OFF3(快速停机)
位	名称	值																	
bit0	ON_OFF1(启停)	0: 停机 1: 运行																	
bit1	OFF2(自由停机)	0: 激活 1: 正常																	
bit2	OFF3(快速停机)	0: 激活 1: 正常																	

bit3	运行允许	0: 不允许运行 1: 允许运行
bit4	RFG 输出强制为 0	0: 正常 1: RFG 输出强制为 0
bit5	RFG 暂停	0: 正常 1: RFG 暂停
bit6	RFG 输入强制为 0	0: 正常 1: RFG 输入强制为 0
bit7	故障复位	0: 无效 1: 有效
bit8	点动 1(JOG1)	0: 无效 1: 有效
bit9	点动 2(JOG2)	0: 无效 1: 有效
bit10	远程控制 预留	0: 无效 1: 有效
bit11	速度取反	0: 速度不取反 1: 速度取反
bit12	启动信号	0: 无效 1: 有效
bit13	内部启动命令	0: 无效 1: 有效
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

记录前 5 次故障时刻的命令字。

选项说明:

bit0: ON_OFF1(启停)停机

0->1: 运行

bit1: OFF2(自由停机)停机

0: 激活 - OFF2(自由停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF2(自由停机)停机命令正常状态

bit2: OFF3(快速停机)停机

0: 激活 - OFF3(快速停机)停机命令激活状态

1: 正常 - OFF3(快速停机)停机命令正常状态

bit3: 运行允许

0: 不允许运行 - 变频器处于不允许运行状态

1: 允许运行 - 变频器处于运行允许状态

bit4: RFG 输出强制为 0

	0: 正常 - RFG 不强制为 0 1: RFG 输出强制为 0 - RFG 强制为 0 bit5: RFG 暂停 0: 正常 - RFG 正常运行 1: RFG 暂停 - RFG 暂停 bit6: RFG 输入强制为 0 0: 正常 - RFG 不强制为 0 1: RFG 输入强制为 0 - RFG 强制为 0 bit7: 故障复位 0: 无效 - 故障不能复位 1: 有效 - 故障复位有效 bit8: 点动 1JOG1 0: 无效 - 变频器点动 JOG1 无效 1: 有效 - 变频器点动 JOG1 有效 bit9: 点动 2JOG2 0: 无效 - 变频器点动 JOG2 无效 1: 有效 - 变频器点动 JOG2 有效 bit10: 预留 bit11: 预留 bit12: 启动信号 0: 无效 - 变频器启动信号无效 1: 有效 - 变频器启动信号有效 bit13: 内部启动命令 0: 无效 - 变频器内部启动信号无效 1: 有效 - 变频器内部去启动信号有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Hb-47	前 5 次故障时 RFG 状态字	0x8B2F	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
	bit0-bit1	加减速状态		0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速				
	bit2-bit3	加减速圆弧状态		0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段				
	bit4	保留						

bit5	保留	
bit6	保留	
bit7	保留	
bit8-bit9	上一拍加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速
bit10-bit11	上一拍圆弧状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速
bit12	保留	
bit13	保留	
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

记录前一次故障时刻的 RFG 状态字。

选项说明:

bit0-1: 加减速状态

- 0: 预留
- 1: 恒速
- 2: 加速
- 3: 减速

bit2-3: 加减速圆弧状态

- 0: 恒速
- 1: 开始段
- 2: 恒加速
- 3: 结束段

bit8-9: 上一拍加减速状态

- 0: 预留
- 1: 恒速
- 2: 加速
- 3: 减速

bit10-11: 上一拍圆弧状态

- 0: 预留
- 1: 恒速
- 2: 加速
- 3: 减速

n0 通信配置参数

n0 通信通用配置

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n0-10	通信软件版本	0x200A	0.00~655.35	0.00	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示设备当前通信软件版本。							
n0-11	通信状态	0x200B	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：CANopen 初始化 2：CANopen 预运行 8：CANopen 通信中 9：CANopen 停止 10：CANlink 初始化 20：CANlink 预运行 80：CANlink 通信中							
	设定说明： 显示当前使用的通信协议的通信状态。							
	选项说明： 0：无效 1：CANopen 初始化 - 通信协议为 CANopen，处于初始化状态。 2：CANopen 预运行 - 通信协议为 CANopen，处于预运行状态。 8：CANopen 通信中 - 通信协议为 CANopen，正在通信中。 9：CANopen 停止 - 通信协议为 CANopen，处于停机状态。 10：CANlink 初始化 - 通信协议为 CAMlink，处于初始化状态。 20：CANlink 预运行 - 通信协议为 CAMlink，处于预运行状态。 80：CANlink 通信中 - 通信协议为 CAMlink，正在通信中。							
n0-12	通信旧地址兼容	0x200C	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	扩展	-
	数值： 0：不兼容 1：兼容							
	设定说明： 设置是否能和老产品的通信地址通信。 选项说明： 0：不兼容 1：兼容							

	<p>频率给定为-50.00Hz。</p> <p>4：百分比(对应最大频率/有符号 16 位/2 位小数) - 当 n0-14=4 时，单位为百分比，有符号 16 位数，2 位小数，写入值对标最大频率。如：写十进制 1000，额定频率为 150.00Hz，即频率给定为 15.00Hz。写十进制-10000，额定频率为 150.00Hz，即频率给定为-150.00Hz。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n0-15	通信写入参数保存使能 (AE 组)	0x200F	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值：</p> <p>0：无效</p> <p>1：有效</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置通过 0x2FXX 写入 AE 组映射时，是否使能将数据存入 EEPROM。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：无效-不保存 EEPROM 中，掉电不保存。</p> <p>1：有效-保存进 EEPROM 中，掉电保存。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n0-16	通信故障自动复位使能	0x2010	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：无效</p> <p>1：有效</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置通信故障自动复位是否使能。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：无效 - 不使能通信故障自动复位功能。</p> <p>1：有效 - 使能通信故障自动复位功能。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n0-18	通信故障检测使能	0x2012	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：无效</p> <p>1：有效</p> <p>其他：B 连接器</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置通信故障检测功能是否开启。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：无效 - 不开启通信故障检测功能，此时变频器不会报通信故障。</p>							

	<p>1: 有效 - 开启通信故障检测功能。</p> <p>其他: B 连接器 - 根据 B 连接器的值决定是否开启通信故障检测功能。</p>
--	-------------------------------------------------------------------------

n1 调测通信

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n1-00	调测波特率	0x2100	见“数值”	9	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值: 9: 115200 bps							
	设定说明: 设置变频器与调试软件或外引键盘通信的波特率。 选项说明: 9: 115200 bps - 调测波特率固定为 115200。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n1-02	调测地址	0x2102	1~127	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明: 设置变频器与调试软件和外引键盘通信时的地址。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n1-03	调测与 (RJ45 接口) Modbus-RTU 选项	0x2103	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 调测 1: Modbus-RTU							
	设定说明: 设置调测接口是用于调测还是 modbus-RTU 通信。 选项说明: 0: 调测 1: modbus-RTU							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n1-04	(RJ45 接口) Modbus-RTU 数据格式	0x2104	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值:							

	<p>0: 无校验(8-N-2) 1: 偶校验(8-E-1) 2: 奇校验(8-O-1) 3: 无校验(8-N-1)</p> <p>设定说明: 设置上位机与变频器之间的 Modbus 数据格式。上位机与变频器设定的数据格式必须一致, 否则, 通信无法进行。</p> <p>选项说明: 0: 无校验(8-N-2) 1: 偶校验(8-E-1) 2: 奇校验(8-O-1) 3: 无校验(8-N-1)</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n1-05	(RJ45 接口) Modbus-RTU 应答延迟	0x2105	0ms~20ms	2ms	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置变频器接收数据结束到向上位机发送数据的中间间隔时间。</p> <p>补充说明: 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, 即系统处理完数据后向上位机发送数据; 如果应答延时大于系统处理时间, 则系统处理完数据后, 要延迟等待, 直到到达应答延迟时间, 才往上位机发送数据。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n1-06	(RJ45 接口) Modbus-RTU 通信超时时间	0x2106	0.0s~60.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置 Modbus 通信超时时间。</p> <p>补充说明: 1、当设置为 0.0s, Modbus 通信超时时间无效。通常情况下, 都将其设置成无效。在连续通信的系统中, 此参数可以监视通信状况。 2、设置成有效值时, 如果本次通信与下一次通信的间隔时间超出 n1-06[Modbus-RTU 通信超时时间], 系统将报通信故障错误。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n1-07	(RJ45 接口) Modbus-	0x2107	见“数值”	5	无符号 16 位	停机更改	标准	-

	RTU 波特率																			
	<p>数值：</p> <table> <tr> <td>0: 300 bps</td> <td>4: 4800 bps</td> <td>7: 38400 bps</td> </tr> <tr> <td>1: 600 bps</td> <td>5: 9600 bps</td> <td>8: 57600 bps</td> </tr> <tr> <td>2: 1200 bps</td> <td>6: 19200 bps</td> <td>9: 115200 bps</td> </tr> <tr> <td>3: 2400 bps</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>设定说明： 设置 Modbus-RTU 通信波特率。波特率越大，通信速度越快。</p> <p>选项说明：</p> <p>0: 300 bps 1: 600 bps 2: 1200 bps 3: 2400 bps 4: 4800 bps 5: 9600 bps 6: 19200 bps 7: 38400 bps 8: 57600 bps 9: 115200 bps</p>								0: 300 bps	4: 4800 bps	7: 38400 bps	1: 600 bps	5: 9600 bps	8: 57600 bps	2: 1200 bps	6: 19200 bps	9: 115200 bps	3: 2400 bps		
0: 300 bps	4: 4800 bps	7: 38400 bps																		
1: 600 bps	5: 9600 bps	8: 57600 bps																		
2: 1200 bps	6: 19200 bps	9: 115200 bps																		
3: 2400 bps																				
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
n1-08	(RJ45 接口) Modbus-RTU 地址	0x2108	1~247	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-												
	<p>设定说明： 设置变频器调测接口进行 Modbus-RTU 通信时的地址。</p>																			

n2 Modbus 通信

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式												
n2-00	Modbus 波特率	0x2200	见“数值”	5	无符号 16 位	停机更改	标准	-												
	<p>数值：</p> <table> <tr> <td>0: 300 bps</td> <td>4: 4800 bps</td> <td>7: 38400 bps</td> </tr> <tr> <td>1: 600 bps</td> <td>5: 9600 bps</td> <td>8: 57600 bps</td> </tr> <tr> <td>2: 1200 bps</td> <td>6: 19200 bps</td> <td>9: 115200 bps</td> </tr> <tr> <td>3: 2400 bps</td> <td></td> <td></td> </tr> </table> <p>设定说明： 设置上位机与变频器之间的数据传输速率。</p>								0: 300 bps	4: 4800 bps	7: 38400 bps	1: 600 bps	5: 9600 bps	8: 57600 bps	2: 1200 bps	6: 19200 bps	9: 115200 bps	3: 2400 bps		
0: 300 bps	4: 4800 bps	7: 38400 bps																		
1: 600 bps	5: 9600 bps	8: 57600 bps																		
2: 1200 bps	6: 19200 bps	9: 115200 bps																		
3: 2400 bps																				

	<p>选项说明：</p> <p>0: 300 bps 1: 600 bps 2: 1200 bps 3: 2400 bps 4: 4800 bps 5: 9600 bps 6: 19200 bps 7: 38400 bps 8: 57600 bps 9: 115200 bps</p> <p>补充说明：</p> <p>1、波特率越大，通信速度越快。 2、上位机与变频器设定的波特率必须一致，否则通信无法进行。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n2-01	Modbus 数据格式	0x2201	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0: 无校验(8-N-2) 1: 偶校验(8-E-1) 2: 奇校验(8-O-1) 3: 无校验(8-N-1)</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置上位机与变频器之间的 Modbus 数据格式。</p> <p>选项说明：</p> <p>0: 无校验(8-N-2) 1: 偶校验(8-E-1) 2: 奇校验(8-O-1) 3: 无校验(8-N-1)</p> <p>补充说明：</p> <p>上位机与变频器设定的数据格式必须一致，否则，通信无法进行。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n2-02	Modbus 本机地址	0x2202	1~247	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>设定说明：</p> <p>设置 Modbus 本机地址。</p> <p>补充说明：</p> <p>当本地地址设定为 1~247 时，本机地址具有唯一性，是实现上位机与变频器点对点通信的基础。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n2-03	Modbus 应答延迟	0x2203	0ms~20ms	2ms	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置变频器接收数据结束到向上位机发送数据的中间间隔时间。 补充说明： 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，即系统处理完数据后向上位机发送数据；如果应答延时大于系统处理时间，则系统处理完数据后，要延迟等待，直到到达应答延迟时间，才向上位机发送数据。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n2-04	Modbus 通信超时时间	0x2204	0.0s~60.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 Modbus 通信超时时间。 补充说明： 1、当设置为 0.0s，Modbus 通信超时时间无效。通常情况下，都将其设置成无效。在连续通信的系统中，此参数可以监视通信状况。 2、设置成有效值时，如果本次通信与下一次通信的间隔时间超出 n2-04[Modbus 通信超时时间]，系统将报通信故障错误。							

n3 CAN 通信

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n3-00	CAN 波特率	0x2300	见“数值”	5	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0: 20 kbps 1: 50 kbps 2: 100 kbps 3: 125 kbps 4: 250 kbps 5: 500 kbps 6: 1 Mbps							
	设定说明： 设置上位机与变频器之间的数据传输速率。 选项说明： 0: 20 kbps 1: 50 kbps 2: 100 kbps 3: 125 kbps 4: 250 kbps 5: 500 kbps 6: 1 Mbps							

	补充说明： 1、波特率越大，通信速度越快； 2、上位机与变频器设定的波特率必须一致，否则，通信无法进行。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n3-01	CAN 通信使能	0x2301	见“数值”	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：不使能 1：使能							
	设定说明： 设置 CAN 通信是否开启。 选项说明： 0：不使能 1：使能							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n3-02	CAN 站号	0x2302	1~247	1	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明： 设置 CAN 通信时的站号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n3-10	CAN 通信协议选择	0x230A	见“数值”	2	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 1：CANopen 2：CANlink							
	设定说明： 设置 CAN 通信协议。 选项说明： 1：CANopen - 为 CANopen 通信； 2：CANlink - 为 CANlink 通信。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n3-14	CANopen 模式	0x230E	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：默认模式 1：专家模式							
	设定说明： 设置 CANopen 用户控制模式。 选项说明：							

	0: 默认模式 1: 专家模式							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n3-15	CANopen 禁止时间	0x230F	0~65535	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明: 设置 CANopen 专家模式的禁止时间, 单位 100μs。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n3-16	CANopen 事件时间	0x2310	0~65535	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明: 设置 CANopen 专家模式的事件时间, 单位 ms。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
n3-26	CAN 通信是否生效	0x231A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值: 0: 当前设备不支持 1: 生效							
	设定说明: 显示 CAN 通信是否生效。							

nE 过程数据地址映射

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-00	RPDO1-SubIndex0-H	0x2E00	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 RPDO1 映射通道 0, 高位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-01	RPDO1-SubIndex0-L	0x2E01	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 RPDO1 映射通道 0, 低位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-02	RPDO1-SubIndex1-H	0x2E02	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 RPDO1 映射通道 1, 高位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-03	RPDO1-SubIndex1-L	0x2E03	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO1 映射通道 1，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-04	RPDO1-SubIndex2-H	0x2E04	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO1 映射通道 2，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-05	RPDO1-SubIndex2-L	0x2E05	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO1 映射通道 2，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-06	RPDO1-SubIndex3-H	0x2E06	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO1 映射通道 3，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-07	RPDO1-SubIndex3-L	0x2E07	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO1 映射通道 3，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-08	RPDO2-SubIndex0-H	0x2E08	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO2 映射通道 0，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-09	RPDO2-SubIndex0-L	0x2E09	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO2 映射通道 0，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-10	RPDO2-SubIndex1-	0x2E0A	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	H							
	设定说明： 显示过程数据 RPDO2 映射通道 1，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-11	RPDO2-SubIndex1-L	0x2E0B	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO2 映射通道 1，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-12	RPDO2-SubIndex2-H	0x2E0C	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO2 映射通道 2，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-13	RPDO2-SubIndex2-L	0x2E0D	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO2 映射通道 2，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-14	RPDO2-SubIndex3-H	0x2E0E	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO2 映射通道 3，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-15	RPDO2-SubIndex3-L	0x2E0F	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO2 映射通道 3，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-16	RPDO3-SubIndex0-H	0x2E10	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO3 映射通道 0，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-17	RPDO3-SubIndex0-L	0x2E11	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO3 映射通道 0，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-18	RPDO3-SubIndex1-H	0x2E12	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO3 映射通道 1，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-19	RPDO3-SubIndex1-L	0x2E13	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO3 映射通道 1，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-20	RPDO3-SubIndex2-H	0x2E14	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO3 映射通道 2，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-21	RPDO3-SubIndex2-L	0x2E15	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO3 映射通道 2，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-22	RPDO3-SubIndex3-H	0x2E16	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO3 映射通道 3，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-23	RPDO3-SubIndex3-L	0x2E17	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO3 映射通道 3，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-24	RPDO4-SubIndex0-H	0x2E18	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO4 映射通道 0，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-25	RPDO4-	0x2E19	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	SubIndex0-L							
设定说明： 显示过程数据 RPDO4 映射通道 0，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-26	RPDO4-SubIndex1-H	0x2E1A	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO4 映射通道 1，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-27	RPDO4-SubIndex1-L	0x2E1B	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO4 映射通道 1，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-28	RPDO4-SubIndex2-H	0x2E1C	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO4 映射通道 2，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-29	RPDO4-SubIndex2-L	0x2E1D	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO4 映射通道 2，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-30	RPDO4-SubIndex3-H	0x2E1E	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO4 映射通道 3，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-31	RPDO4-SubIndex3-L	0x2E1F	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 RPDO4 映射通道 3，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-32	TPDO1-SubIndex0-H	0x2E20	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明：							

	显示过程数据 TPD01 映射通道 0, 高位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-33	TPD01-SubIndex0-L	0x2E21	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 TPD01 映射通道 0, 低位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-34	TPD01-SubIndex1-H	0x2E22	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 TPD01 映射通道 1, 高位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-35	TPD01-SubIndex1-L	0x2E23	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 TPD01 映射通道 1, 低位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-36	TPD01-SubIndex2-H	0x2E24	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 TPD01 映射通道 2, 高位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-37	TPD01-SubIndex2-L	0x2E25	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 TPD01 映射通道 2, 低位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-38	TPD01-SubIndex3-H	0x2E26	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 TPD01 映射通道 3, 高位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-39	TPD01-SubIndex3-L	0x2E27	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明: 显示过程数据 TPD01 映射通道 3, 低位地址。上位机会自动映射, 无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

nE-40	TPDO2-SubIndex0-H	0x2E28	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO2 映射通道 0，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-41	TPDO2-SubIndex0-L	0x2E29	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO2 映射通道 0，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-42	TPDO2-SubIndex1-H	0x2E2A	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO2 映射通道 1，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-43	TPDO2-SubIndex1-L	0x2E2B	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO2 映射通道 1，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-44	TPDO2-SubIndex2-H	0x2E2C	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO2 映射通道 2，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-45	TPDO2-SubIndex2-L	0x2E2D	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO2 映射通道 2，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-46	TPDO2-SubIndex3-H	0x2E2E	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO2 映射通道 3，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-47	TPDO2-SubIndex3-L	0x2E2F	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	设定说明： 显示过程数据 TPDO2 映射通道 3，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-48	TPDO3-SubIndex0-H	0x2E30	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO3 映射通道 0，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-49	TPDO3-SubIndex0-L	0x2E31	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO3 映射通道 0，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-50	TPDO3-SubIndex1-H	0x2E32	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO3 映射通道 1，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-51	TPDO3-SubIndex1-L	0x2E33	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO3 映射通道 1，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-52	TPDO3-SubIndex2-H	0x2E34	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO3 映射通道 2，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-53	TPDO3-SubIndex2-L	0x2E35	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO3 映射通道 2，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-54	TPDO3-SubIndex3-H	0x2E36	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO3 映射通道 3，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-55	TPDO3-SubIndex3-L	0x2E37	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO3 映射通道 3，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-56	TPDO4-SubIndex0-H	0x2E38	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO4 映射通道 0，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-57	TPDO4-SubIndex0-L	0x2E39	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO4 映射通道 0，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-58	TPDO4-SubIndex1-H	0x2E3A	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO4 映射通道 1，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-59	TPDO4-SubIndex1-L	0x2E3B	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO4 映射通道 1，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-60	TPDO4-SubIndex2-H	0x2E3C	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO4 映射通道 2，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-61	TPDO4-SubIndex2-L	0x2E3D	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO4 映射通道 2，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
nE-62	TPDO4-SubIndex3-	0x2E3E	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	H							
	设定说明： 显示过程数据 TPDO4 映射通道 3，高位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-63	TPDO4-SubIndex3-L	0x2E3F	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 显示过程数据 TPDO4 映射通道 3，低位地址。上位机会自动映射，无需手动更改。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-66	RPDO 有效个数	0x2E42	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 R 映射通道有效个数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
nE-67	TPDO 有效个数	0x2E43	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 T 映射通道有效个数。							

o 自由功能块参数

o6 逻辑运算 1

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-00	逻辑与/或模块 A 功能选择	0x5600	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：不使能 1：逻辑与 2：逻辑或							
	设定说明： 0：模块不使能，输出为 0。 1：模块功能为与，将输入 1、2、3、4 进行与运算后输出。 2：模块功能为或，将输入 1、2、3、4 进行或运算后输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-01	逻辑与/或模块 A 输入 1	0x5601	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	数值： 0: 无效 1: 逻辑 1 2: 逻辑 0 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明： 0: 输入 0 1: 输入 1 2: 输入 0 3~18: 输入为相应 DI 输入 其他: 输入为连接器输入							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-02	逻辑与/或模块 A 输入 2	0x5602	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0: 无效 1: 逻辑 1 2: 逻辑 0 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明： 0: 输入 0 1: 输入 1 2: 输入 0 3~18: 输入为相应 DI 输入 其他: 输入为连接器输入							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-03	逻辑与/或模块 A 输入 3	0x5603	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0: 无效 1: 逻辑 1 2: 逻辑 0 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明： 0: 输入 0 1: 输入 1 2: 输入 0 3~18: 输入为相应 DI 输入 其他: 输入为连接器输入							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-04	逻辑与/或模块 A 输入 4	0x5604	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0: 无效 3: DI1 6: DI4							

	1: 逻辑 1 2: 逻辑 0	4: DI2 5: DI3	7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器					
	设定说明: 0: 输入 0 1: 输入 1 2: 输入 0 3~18: 输入为相应 DI 输入 其他: 输入为连接器输入							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-05	逻辑与/或模块 B 功能选择	0x5605	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值: 0: 不使能 1: 逻辑与 2: 逻辑或							
	设定说明: 同模块 A							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-06	逻辑与/或模块 B 输入 1	0x5606	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 逻辑 1 2: 逻辑 0 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明: 同模块 A							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-07	逻辑与/或模块 B 输入 2	0x5607	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 逻辑 1 2: 逻辑 0 3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
	设定说明: 同模块 A							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-08	逻辑与/或模块 B 输入 3	0x5608	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 3: DI1 6: DI4							

	1: 逻辑 1 2: 逻辑 0		4: DI2 5: DI3			7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器		
	设定说明: 同模块 A							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-09	逻辑与/或模块 B 输入 4	0x5609	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 逻辑 1 2: 逻辑 0							
	3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
设定说明: 同模块 A								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-80	逻辑非模块 A 输入	0x5650	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值: 0: 不使能 1: 逻辑 1 2: 逻辑 0							
	3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
设定说明: 模块对输入进行非运算后输出。 0: 模块不使能, 输出为 0 1: 模块输入 1 2: 模块输入 0 3~18: 输入为相应 DI 输入 其他: 输入为连接器输入								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o6-81	逻辑非模块 B 输入	0x5651	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值: 0: 不使能 1: 逻辑 1 2: 逻辑 0							
	3: DI1 4: DI2 5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器							
设定说明: 同模块 A								

o7 逻辑运算 2

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
----	------	------	------	-----	------	------	------	------

o7-00	逻辑异/同或 模块 A 功能 选择	0x5700	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：不使能 1：异或 2：同或							
	设定说明： 0：模块不使能，输出为 0。 1：模块功能为异或，将输入 1、2 进行异或运算后输出。 2：模块功能为同或，将输入 1、2 进行同或运算后输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o7-01	逻辑异/同或 模块 A 输入 1	0x5701	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：逻辑 1 2：逻辑 0 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 0：输入 0 1：输入 1 2：输入 0 3~18：输入为相应 DI 输入 其他：输入为连接器输入							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o7-02	逻辑异/同或 模块 A 输入 2	0x5702	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：逻辑 1 2：逻辑 0 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 0：输入 0 1：输入 1 2：输入 0 3~18：输入为相应 DI 输入 其他：输入为连接器输入							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o7-03	逻辑异/同或	0x5703	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-

	模块 B 功能选择							
	数值： 0：不使能 1：异或 2：同或							
	设定说明： 同模块 A							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o7-04	逻辑异/同或 模块 B 输入 1	0x5704	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：逻辑 1 2：逻辑 0 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 同模块 A							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
o7-05	逻辑异/同或 模块 B 输入 2	0x5705	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：逻辑 1 2：逻辑 0 3：DI1 4：DI2 5：DI3 6：DI4 7：DI5(MD600A) 其他：B 连接器							
	设定说明： 同模块 A							

P 应用功能参数

P0 辅助功能

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-05	加减速中跳跃频率使能	0x6005	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	数值： 0：不使能							

	<p>1: 使能</p> <p>设定说明: 设置加减速过程中, 跳跃频率是否有效。</p> <p>选项说明; 0: 不使能 - 设为不使能时, 在加减速过程中, 运行频率到达跳跃频率边界, 变频器会以运行频率继续运行。 1: 使能 - 设为使能时, 在加减速过程中, 运行频率到达跳跃频率边界, 运行频率会跳过跳跃频率, 跳跃幅度为 2 倍的 P0-10(跳跃频率幅度)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-06	跳跃频率 1	0x6006	0.0Hz~800.0 Hz	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置第一个跳跃频率点, 配合 P0-10 跳跃频率幅度使用。</p> <p>补充说明: 1、当设定频率在跳跃频率范围时, 实际运行频率将会运行在跳跃频率区间边界(区间下限或者上限频率), 可以使变频器避开负载的机械共振点; 2、设置为 0, 则第一个跳跃频率功能取消; 3、加减速过程中会实际运行频率正常经过跳跃频率范围, 不发生跳跃。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-07	跳跃频率 2	0x6007	0.0Hz~800.0 Hz	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置第二个跳跃频率点, 配合 P0-10 跳跃频率幅度使用。</p> <p>补充说明: 1、当设定频率在跳跃频率范围时, 实际运行频率将会运行在跳跃频率区间边界(区间下限或者上限频率), 可以使变频器避开负载的机械共振点; 2、设置为 0, 则第二个跳跃频率功能取消; 3、加减速过程中会实际运行频率正常经过跳跃频率范围, 不发生跳跃。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-08	跳跃频率 3	0x6008	0.0Hz~800.0 Hz	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置第三个跳跃频率点, 配合 P0-10 跳跃频率幅度使用。</p> <p>补充说明: 1、当设定频率在跳跃频率范围时, 实际运行频率将会运行在跳跃频率区间边界(区间下限或者上限频率), 可以使变频器避开负载的机械共振点; 2、设置为 0, 则第三个跳跃频率功能取消; 3、加减速过程中会实际运行频率正常经过跳跃频率范围, 不发生跳跃。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

P0-09	跳跃频率 4	0x6009	0.0Hz~800.0 Hz	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置第四个跳跃频率点，配合 P0-10 跳跃频率幅度使用。</p> <p>补充说明： 1、当设定频率在跳跃频率范围时，实际运行频率将会运行在跳跃频率区间边界(区间下限或者上限频率)，可以使变频器避开负载的机械共振点； 2、设置为 0，则第四个跳跃频率功能取消； 3、加减速过程中会实际运行频率正常经过跳跃频率范围，不发生跳跃。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-10	跳跃频率幅度	0x600A	0.0Hz~5.0Hz	0.0Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置跳跃频率幅度，决定了跳跃频率区间的生效范围。</p> <p>补充说明： 1、若运行频率已经越过跳频点，再次设定频率运行至跳频点时，以跳频点+跳跃频率幅度(区间上限)跳过改点； 2、若运行频率之前没有越过跳频点，再次设定频率运行至跳频点，以跳频点-跳跃频率幅度(区间下限)越过该点。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-11	设定频率低于电机最小频率运行模式	0x600B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值： 0：以电机最小频率运行 1：停机 2：零速运行 3：自由停机</p>							
	<p>设定说明： 设置当设定频率低于电机最小频率时的运行模式。</p> <p>选项说明： 0：以电机最小频率运行 - 如果设定频率低于电机最小频率，则变频器将以电机最小频率运行。 1：停机 - 如果设定频率低于设置的电机最小频率，则变频器将减速停机。 2：零速运行 - 如果设定频率低于电机最小频率，则变频器以零速运行。 3：自由停机 - 如果设定频率低于设置的电机最小频率，则变频器将自由停机。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-13	定时功能选择	0x600D	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>数值： 0：无效</p>							

	<p>1: 有效</p> <p>设定说明: 设置变频器定时运行功能是否有效</p> <p>选项说明: 0: 无效 1: 有效 - 变频器启动时开始计时, 到达设定定时运行时间后自动停机, 同时可配置多功能数字 DO 端子输出 ON 信号。</p> <p>补充说明: 1、定时运行时间由 P0-14、P0-15 设置, 时间单位为 min。 2、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 U0-20 查看。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-14	定时运行时间选择	0x600E	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>数值: 0: P0-15 设定 1: AI1 其他: F 连接器</p>							
	<p>设定说明: 设置定时运行时间的来源。</p> <p>选项说明: 0: P0-15 设定 - 完全取决于 P0-15。 1: AI1 - 取决于 AI1 输入电压、P0-15。 其他: F 连接器 - 取决于 F 连接器的值和 P0-15 设定结果。</p> <p>补充说明: 选择 1 和 2 时, 定时运行时间=(AI 电压 ÷ 10V) × P0-15, 模拟输入量程 100%对应 P0-15。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-15	定时运行时间	0x600F	0.0min~650 0.0min	0.0min	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置定时运行时间本地数字值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-16	设定上电到达时间小时	0x6010	0h~65535h	0h	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置上电到达时间(小时)。</p> <p>补充说明: 1、上电到达时间由 P0-16 和 P0-18 组合决定, 当变频器累计上电时间小时(Ad-02) × 3600 + 累计上电时间秒计数(Ad-03)超过</p>							

	设定上电到达时间小时(P0-16)×3600+设定上电到达时间秒(P0-18)后,可配置多功能数字 DO 端子输出 ON 信号。 2、P0-16 和 P0-18 都设置为 0 则该功能关闭。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-17	设定运行到达时间小时	0x6011	0h~65535h	0h	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置上电到达时间(秒)。 补充说明: 1、运行到达时间由 P0-17 和 P0-19 组合决定,当变频器累计运行时间小时(Ad-00)×3600+累计运行时间秒计数(Ad-01)超过设定运行到达时间小时(P0-17)×3600+设定运行到达时间秒(P0-19)后,可配置多功能数字 DO 端子输出 ON 信号。 2、P0-17 和 P0-19 都设置为 0 则该功能关闭。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-18	设定上电到达时间秒	0x6012	0s~3599s	0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置变频器的运行时间(小时)。 补充说明: 1、上电到达时间由 P0-16 和 P0-18 组合决定,当变频器累计上电时间小时(Ad-02)×3600+累计上电时间秒计数(Ad-03)超过设定上电到达时间小时(P0-16)×3600+设定上电到达时间秒(P0-18)后,可配置多功能数字 DO 端子输出 ON 信号。 2、P0-16 和 P0-18 都设置为 0 则该功能关闭。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-19	设定运行到达时间秒	0x6013	0s~3599s	0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置变频器的运行时间(秒)。 补充说明: 1、上电到达时间由 P0-17 和 P0-19 组合决定,当变频器累计运行时间小时(Ad-00)×3600+累计运行时间秒计数(Ad-01)超过设定运行到达时间小时(P0-17)×3600+设定运行到达时间秒(P0-19)后,可配置多功能数字 DO 端子输出 ON 信号。 2、P0-17 和 P0-19 都设置为 0 则该功能关闭。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-20	本次运行到达时间设定	0x6014	0.0min~650 0.0min	0.0min	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	设定说明: 设置变频器的本次运行到达时间。 补充说明: 1、时间到达后,可配置多功能数字 DO 输出“本次运行时间到达”ON 信号;							

	2、设置为 0 则该功能关闭。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-21	启动保护选择	0x6015	见“数值”	1	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：不保护 1：保护							
	设定说明： 设置变频器的安全保护功能。 选项说明： 0：不保护 1：保护 补充说明： 1、设为 1 时，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。 2、参数设为 1 时，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。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-22	唤醒频率	0x6016	P0-24~A2-17	0.00Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置变频器的唤醒频率，用于变频器退出休眠状态。 补充说明： 若变频器处于休眠状态，且当前运行命令有效时，当设定频率大于等于 P0-22(唤醒频率)，经过 P0-23(唤醒延迟时间)后，变频器直接启动。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-23	唤醒延迟时间	0x6017	0.0s~6500.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置变频器唤醒延时生效时间。 补充说明： 若变频器处于休眠状态，且当前运行命令有效时，当设定频率大于等于 P0-22(唤醒频率)，经过 P0-23(唤醒延迟时间)后，变频器直接启动。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-24	休眠频率	0x6018	0.00Hz~P0-22	0.00Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置变频器的休眠频率，变频器在运行状态下设定频率低于休眠频率可以进入休眠状态。							

	<p>补充说明： 若变频器处于运行状态，当设定频率小于等于 P0-24(休眠频率)，经过 P0-25(休眠延迟时间)后，变频器进入休眠状态，并减速停机。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-25	休眠延迟时间	0x6019	0.0s~6500.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置变频器的休眠延迟生效时间。</p> <p>补充说明： 若变频器处于运行状态，当设定频率小于等于 P0-24(休眠频率)，经过 P0-25(休眠延迟时间)后，变频器进入休眠状态，并减速停机。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-26	正反转死区时间	0x601A	0.0s~3000.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置变频器正反转过渡过程中，在输出 0Hz 处的过渡时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-33	模块温度到达(阈值)	0x6021	0°C~100°C	75°C	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置逆变器散热模块的过温阈值。</p> <p>补充说明： 逆变器散热温度 U0-82 到达 P0-33(模块温度到达)时，可配置变频器多功能 DO 输出“模块温度到达” ON 信号。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-34	频率检测值(FDT1)	0x6022	0.00Hz~A2-17	50.00Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置变频器的运行频率检测值 1。</p> <p>补充说明： 1、当运行频率高于频率检测值(FDT1)时，可配置 DO 端子输出有效信号。 2、当运行频率低于特定值(检测值-检测值×滞后值系数)时，DO 端子输出无效信号。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-35	频率检测滞后值(FDT1)	0x6023	0.0%~100.0%	5.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置变频器的运行频率检测滞后值系数，为相对频率检测值(FDT1)百分比。</p> <p>补充说明： 1、当运行频率高于频率检测值(FDT1)时，可配置 DO 端子输出有效信号。</p>							

	2、当运行频率低于特定值(检测值-检测值×滞后值系数)时，DO 端子输出无效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-36	频率检测值 (FDT2)	0x6024	0.00Hz~A2- 17	50.00Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器的运行频率检测值 2。 补充说明： 1、当运行频率高于频率检测值(FDT2)时，可配置 DO 端子输出有效信号 2、当运行频率低于特定值(检测值-检测值×滞后值系数)时，DO 端子输出无效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-37	频率检测滞 后值(FDT2)	0x6025	0.0%~100.0 %	5.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器的运行频率检测滞后值，为相对频率检测值(FDT2)百分比。 补充说明： 1、当运行频率高于频率检测值(FDT2)时，可配置 DO 端子输出有效信号 2、当运行频率低于特定值(检测值-检测值×滞后值系数)时，DO 端子输出无效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-38	频率到达检 出宽度	0x6026	0.0%~100.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器运行频率的频率到达检出宽度，为 A2-04 标么频率基值的百分比。 补充说明： 变频器的运行频率处于(目标频率 ± 标么频率 × P0-38)范围内时，可配置 DO 端子输出有效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-39	频率到达检 测值 1	0x6027	0.00Hz~A2- 17	50.00Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器运行频率的频率到达检测值 1。 补充说明： 当变频器的运行频率，处于(任意到达频率检查值 1 ± 任意到达频率检出幅度 1)范围内时，可配置 DO 端子输出有效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-40	频率到达检 出幅度 1	0x6028	0.1%~100.0 %	0.1%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器运行频率的频率到达检出幅度 1，为 P0-39 的百分比。 补充说明： 当变频器的运行频率，处于(任意到达频率检查值 1 ± 任意到达频率检出幅度 1)范围内时，可配置 DO 端子输出有效信号。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-41	频率到达检测值 2	0x6029	0.00Hz~A2-17	50.00Hz	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器运行频率的到达任意频率的检测值 2。 补充说明： 当变频器的运行频率，处于(任意到达频率检查值 2 ± 任意到达频率检出幅度 2)范围内时，可配置 DO 端子输出有效信号。							
P0-42	频率到达检出幅度 2	0x602A	0.1%~100.0%	0.1%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 变频器运行频率的频率到达检出幅度 2，为 P0-41 的百分比。 补充说明： 当变频器的运行频率，处于(任意到达频率检查值 2 ± 任意到达频率检出幅度 2)范围内时，可配置 DO 端子输出有效信号。							
P0-43	任意到达电流 1	0x602B	0.0%~300.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器输出电流的任意到达电流 1，为电机额定电流百分比。 补充说明： 当变频器的输出电流，在(任意到达电流 1 ± 任意到达电流 1 宽度) × 电机额定电流范围内时，可配置 DO 端子输出有效信号。							
P0-44	任意到达电流 1 宽度	0x602C	0.0%~300.0%	0.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器输出电流的任意到达电流 1 宽度，为电机额定电流百分比。 补充说明： 当变频器的输出电流，在(任意到达电流 1 ± 任意到达电流 1 宽度) × 电机额定电流范围内时，可配置 DO 端子输出有效信号。							
P0-45	任意到达电流 2	0x602D	0.0%~300.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器输出电流的任意到达电流 2，为电机额定电流百分比。 补充说明： 当变频器的输出电流，在(任意到达电流 2 ± 任意到达电流 2 宽度) × 电机额定电流范围内时，可配置 DO 端子输出有效信							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-46	任意到达电流 2 宽度	0x602E	0.0%~300.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器输出电流的任意到达电流 2 宽度，为电机额定电流百分比。 补充说明： 当变频器的输出电流，在(任意到达电流 2 ± 任意到达电流 2 宽度) × 电机额定电流范围内时，可配置 DO 端子输出有效信号。							
P0-47	零电流检测水平	0x602F	0.0%~300.0 %	5.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器输出电流的零电流检测值，为电机额定电流百分比。 补充说明： 当变频器的输出电流，小于或等于零电流检测水平，且持续时间超过零电流检测延迟时间，可配置 DO 端子输出有效信号。							
P0-48	零电流检测延迟时间	0x6030	0.01s~600.0 0s	0.10s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器输出电流的零电流检测的延迟时间。 补充说明： 当变频器的输出电流，小于或等于零电流检测水平，且持续时间超过零电流检测延迟时间，可配置 DO 端子输出有效信号。							
P0-49	输出电流超限值	0x6031	0.0%~300.0 %	200.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器输出电流的超限值设置变频器输出电流的超限值，为电机额定电流百分比。 补充说明： 当变频器的输出电流大于输出电流超限值，且持续时间超过检测延迟时间，可配置 DO 端子输出有效信号。							
P0-50	输出电流超限检测延迟时间	0x6032	0.00s~600.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器输出电流超限检测延迟时间。 补充说明：							

	当变频器的输出电流大于输出电流超限值，且持续时间超过检测延迟时间，可配置 DO 端子输出有效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-51	目标速度到达检出宽度	0x6033	0.0%~600.0 %	3.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器的运行频率和电机的实际速度到达给定目标速度(频率)的检出宽度。 补充说明： 1、变频器的运行频率和检测到的电机实际速度均在目标速度±宽度范围内，持续设定到达时间，输出有效。 2、宽度设置为 0 则目标速度到达无效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-52	目标速度到达时间	0x6034	0.00s~100.0 0s	3.00s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置变频器的运行频率和电机的实际速度到达给定目标速度(频率)的持续时间。 补充说明： 1、变频器的运行频率和检测到的电机实际速度均在目标速度±宽度范围内，持续设定到达时间，输出有效。 2、宽度设置为 0 则目标速度到达无效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-53	速度比较到达阈值 1	0x6035	0.0%~600.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置电机运行速度(绝对值)的速度比较到达阈值 1。 补充说明： 1、正常运行时当电机运行速度(绝对值)大于 P0-53 设定的速度比较到达阈值维持 P0-55 设定时间时，可配置变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达 1” ON 信号； 2、当满足以下任一条件时，变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达” OFF 信号： 1、P0-53 设定的速度比较到达阈值为 0； 2、电机运行速度为 0； 3、运行方向与之前相反； 4、速度比较到达阈值大于滞环值即 $P0-53 > P0-54$ ，且电机运行速度(绝对值) $< P0-53 - P0-54 $ 。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-54	速度比较到达滞环 1	0x6036	0.0%~600.0 %	3.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置电机运行速度(绝对值)的速度比较到达滞环 1。 补充说明： 1、正常运行时当电机运行速度(绝对值)大于 P0-53 设定的速度比较到达阈值维持 P0-55 设定时间时，可配置变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达 1” ON 信号；							

	<p>2、当满足以下任一条件时，变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达” OFF 信号：</p> <p>1、P0-53 设定的速度比较到达阈值为 0；</p> <p>2、电机运行速度为 0；</p> <p>3、运行方向与之前相反；</p> <p>4、速度比较到达阈值大于滞环值即 $P0-53 > P0-54$，且电机运行速度(绝对值) $< P0-53 - P0-54$。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-55	速度比较到达时间 1	0x6037	0.00s~100.0 0s	3.00s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置电机运行速度(绝对值)的速度比较到达时间。</p> <p>补充说明： 1、正常运行时当电机运行速度(绝对值)大于 P0-53 设定的速度比较到达阈值维持 P0-55 设定时间时，可配置变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达 1” ON 信号；</p> <p>2、当满足以下任一条件时，变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达” OFF 信号：</p> <p>1、P0-53 设定的速度比较到达阈值为 0；</p> <p>2、电机运行速度为 0；</p> <p>3、运行方向与之前相反；</p> <p>4、速度比较到达阈值大于滞环值即 $P0-53 > P0-54$，且电机运行速度(绝对值) $< P0-53 - P0-54$。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-56	速度比较到达阈值 2	0x6038	0.0%~600.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置电机运行速度(绝对值)的速度比较到达阈值 2。</p> <p>补充说明： 正常运行时当电机运行速度(绝对值)大于 P0-56 设定的速度比较到达阈值且 P0-56 不为 0 并维持 P0-58 设定时间时，变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达 1” ON 信号；</p> <p>当满足以下任一条件时，变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达” OFF 信号：</p> <p>1、P0-56 设定的速度比较到达阈值为 0；</p> <p>2、电机运行速度为 0；</p> <p>3、运行方向与之前相反；</p> <p>4、速度比较到达阈值大于滞环值即 $P0-56 > P0-57$，且电机运行速度(绝对值) $< P0-56 - P0-57$。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-57	速度比较到达滞环 2	0x6039	0.0%~600.0 %	3.0%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置电机运行速度(绝对值)的速度比较到达滞环 2。</p> <p>补充说明： 正常运行时当电机运行速度(绝对值)大于 P0-56 设定的速度比较到达阈值且 P0-56 不为 0 并维持 P0-58 设定时间时，变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达 1” ON 信号；</p>							

	<p>当满足以下任一条件时，变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达” OFF 信号：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1、P0-56 设定的速度比较到达阈值为 0； 2、电机运行速度为 0； 3、运行方向与之前相反； 4、速度比较到达阈值大于滞环值即 $P0-56 > P0-57$，且电机运行速度(绝对值) $< P0-56 - P0-57$。 							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-58	速度比较到达时间 2	0x603A	0.00s~100.00s	3.00s	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>设定说明： 设置电机运行速度(绝对值)的速度比较到达时间 2。</p> <p>补充说明： 正常运行时当电机运行速度(绝对值)大于 P0-56 设定的速度比较到达阈值且 P0-56 不为 0 并维持 P0-58 设定时间时，变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达 1” ON 信号；</p> <p>当满足以下任一条件时，变频器多功能数字 DO 输出“速度比较到达” OFF 信号：</p> <ol style="list-style-type: none"> 1、P0-56 设定的速度比较到达阈值为 0； 2、电机运行速度为 0； 3、运行方向与之前相反； 4、速度比较到达阈值大于滞环值即 $P0-56 > P0-57$，且电机运行速度(绝对值) $< P0-56 - P0-57$。 							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-59	主状态设定字 1	0x603B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值：</p> <p>0：无效</p> <p>1：置 1</p> <p>其他：B 连接器</p> <p>设定说明： 设置系统状态字 1 的 Bit15 用户设定状态 0 是否有效。</p> <p>选项说明： 0：无效 - 系统状态字 1 的 Bit15 用户设定状态 0 清零 1：置 1 - 系统状态字 1 的 Bit15 用户设定状态 0 置 1 其他：B 连接器 - 由所选择的连接器决定</p> <p>附加说明： 系统状态字 1 为 L5-00。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-60	主状态设定字 2	0x603C	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	<p>数值：</p> <p>0：无效</p> <p>1：置 1</p>							

	其他：B 连接器							
	设定说明： 设置系统状态字 2 的 Bit15 用户设定状态 1 是否有效。 选项说明： 0：无效 - 系统状态字 1 的 Bit15 用户设定状态 1 清零 1：置 1 - 系统状态字 1 的 Bit15 用户设定状态 1 置 1 其他：B 连接器 - 由所选择的连接器决定 附加说明： 系统状态字 2 为 L5-01。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-61	欠压存储欠压百分比	0x603D	70%~120%	100%	无符号 16 位	实时更改	扩展	-
	设定说明： 设置欠压状态下变频器开始进行掉电存储动作的阈值，为欠压点电压的百分比。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-64	输出功率校正系数	0x6040	0.0%~200.0%	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置输出功率(U0-05)的线性校正系数。 补充说明： 该功能主要针对当输出功率(U0-05)与期望值不对应的情况。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-65	负载速度显示系数	0x6041	0.0001~6.5000	1.0000	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 显示实际负载与电机转速的比值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-66	负载监控信号选择	0x6042	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：监控不使能 1：监控输出电流 2：监控输出转矩 3：监控输出功率 其他：F 连接器							
	设定说明： 设置监控信号，可选输出电流/转矩/功率，或者从连接器中选择。 选项说明： 0：监控不使能 1：监控输出电流							

	2: 监控输出转矩 3: 监控输出功率 其他: F 连接器							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-67	负载监控信号状态	0x6043	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示监控信号状态。 选项说明: 0 - 监控信号在设置正常区域内。 1 - 监控信号在设定正常区域上方(过载)。 4 - 表示监控信号在正常区域下方(掉载)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-68	负载监控过载动作	0x6044	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 无警告/无故障 1: 警告 2: 故障 3: 警告/故障 设定说明: 设置监控到过载后的设备响应动作。 选项说明: 0: 无故障/无警告 - 忽略, 不报出警告/故障。 1: 警告 - 监控信号高于设定过载曲线时间大于 P0-85 值报出过载警告 E046.2。 2: 故障 - 监控信号高于设定过载曲线时间大于 P0-85 值报出过载故障 E046.1。 3: 警告/故障 - 监控信号高于设定过载曲线时间大于 P0-85 值的一半报出过载警告 E046.2, 大于等于 P0-85 值报出过载故障 E046.1。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-69	负载监控掉载动作	0x6045	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 无警告/无故障 1: 警告 2: 故障 3: 警告/故障 设定说明: 设置监控到掉载后的设备响应动作。 选项说明:							

	<p>0: 无故障/无警告 - 忽略, 不报出警告/故障。</p> <p>1: 警告 - 监控信号低于设定掉载曲线时间大于 P0-86 值报出掉载警告 E046.4。</p> <p>2: 故障 - 监控信号低于设定掉载曲线时间大于 P0-86 值报出掉载故障 E046.3。</p> <p>3: 警告/故障 - 监控信号低于设定掉载曲线时间大于 P0-86 值的一半报出掉载警告 E046.4, 大于等于 P0-86 值报出掉载故障 E046.3。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-70	负载监控横坐标点 1	0x6046	0.0%~600.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置负载监控 X 轴的第一个速度点; 速度点在负半轴对称有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-71	负载监控横坐标点 2	0x6047	0.0%~600.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置负载监控 X 轴的第二个速度点; 速度点在负半轴对称有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-72	负载监控横坐标点 3	0x6048	0.0%~600.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置负载监控 X 轴的第三个速度点; 速度点在负半轴对称有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-73	负载监控横坐标点 4	0x6049	0.0%~600.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置负载监控 X 轴的第四个速度点; 速度点在负半轴对称有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-74	负载监控横坐标点 5	0x604A	0.0%~600.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置负载监控 X 轴的第五个速度点; 速度点在负半轴对称有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-75	负载监控曲线上限 1	0x604B	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置负载曲线第一个过载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-76	负载监控曲线上限 2	0x604C	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置负载曲线第二个过载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

P0-77	负载监控曲 线上限 3	0x604D	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置负载曲线第三个过载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-78	负载监控曲 线上限 4	0x604E	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置负载曲线第四个过载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-79	负载监控曲 线上限 5	0x604F	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置负载曲线第五个过载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-80	负载监控曲 线下限 1	0x6050	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置负载曲线第一个掉载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-81	负载监控曲 线下限 2	0x6051	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置负载曲线第二个掉载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-82	负载监控曲 线下限 3	0x6052	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置负载曲线第三个掉载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-83	负载监控曲 线下限 4	0x6053	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置负载曲线第四个掉载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-84	负载监控曲 线下限 5	0x6054	0.0%~400.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置负载曲线第五个掉载点。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

P0-85	过载允许时间	0x6055	0.0s~6553.5s	20.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置监控信号处于过载状态到 P0-68 动作响应的延时时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-86	掉载允许时间	0x6056	0.0s~6553.5s	20.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置监控信号处于掉载状态到 P0-69 动作响应的延时时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-87	运行时 UPDOWN 基准	0x6057	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：运行频率 1：设定频率							
	设定说明： 设置运行过程中进行 UPDOWN 调整的基准频率。 选项说明： 0：运行频率 - 进行 UPDOWN 调整时，目标频率在运行频率基础上增减； 1：设定频率 - 进行 UPDOWN 调整时，目标频率在设定频率基础上增减。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-88	UPDOWN 停机记忆选择	0x6058	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：不记忆 1：记忆							
	设定说明： 设置变频器停机是否记忆频率 UPDOWN 修正值。 选项说明： 0：不记忆 - 用面板设置 b5-01、b6-01(主频率数字设定)，再通过键盘的▲键与▼键或者端子 UP、DOWN 进行频率的修正，变频器停机后，频率的修正值被清零； 1：记忆 - 用面板设置 b5-01、b6-01(主频率数字设定)，再通过键盘的▲键与▼键或者端子 UP、DOWN 进行频率的修正，变频器停机后，频率的修正值被保留。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P0-89	UPDOWN 掉电记忆使能	0x6059	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：不使能							

	1: 使能
	<p>设定说明: 设置变频器掉电是否记忆频率 UPDOWN 修正值。</p> <p>选项说明: 0: 不使能 - 用面板设置 b5-01、b6-01(主频率数字设定), 再通过键盘的▲键与▼键或者端子 UP、DOWN 进行频率的修正, 变频器掉电后, 频率的修正值被清除; 1: 使能 - 用面板设置 b5-01、b6-01(主频率数字设定), 再通过键盘的▲键与▼键或者端子 UP、DOWN 进行频率的修正, 变频器掉电后, 频率的修正值被记忆。</p>

P1 简易 PLC

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-00	简易 PLC 模块使能	0x6100	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>数值:</p> <p>0: 不使能 1: 使能</p>							
	<p>设定说明: 设置简易 PLC 模块是否使能。</p> <p>选项说明: 0: 不使能 - 不使能简易 PLC 模块, 清除简易 PLC 当前 STEP、当前 STEP 运行时间小时和秒计数、简易 PLC 步骤标么后的值。 1: 使能 - 使能简易 PLC 模块, 但是 PLC 模块是否正常计算并输出, 取决于 P1-01。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-01	简易 PLC 计算使能来源	0x6101	见“数值”	1126	无符号 16 位	停机更改	标准	-
	<p>数值:</p> <p>0: 无效 1: 有效 3: DI1 4: DI2</p> <p>5: DI3 6: DI4 7: DI5(MD600A) 其他: B 连接器</p>							
	<p>设定说明: 设置简易 PLC 计算使能来源。</p> <p>选项说明:</p>							

	<p>0: 无效 - 简易 PLC 计算功能无效。 1: 有效 - 简易 PLC 计算功能有效。 3: DI1 - 简易 PLC 计算是否有效取决于 DI1 端子输入状态。 4: DI2 - 简易 PLC 计算是否有效取决于 DI2 端子输入状态。 5: DI3 - 简易 PLC 计算是否有效取决于 DI3 端子输入状态。 6: DI4 - 简易 PLC 计算是否有效取决于 DI4 端子输入状态。 7: DI5 - 简易 PLC 计算是否有效取决于 DI5 端子输入状态。 其他: B 连接器 - 简易 PLC 计算是否有效取决于所选择 B 连接器的状态。</p> <p>补充说明: 1、如果简易 PLC 的计算使能来源为有效, 则简易 PLC 模块按照简易 PLC 的运行方式运行, 依照运行时间计算当前 STEP, 并输出显示当前 STEP 及当前 STEP 的运行时间、当前步骤标么后的值等。 2、如果简易 PLC 的计算使能来源为无效, 则简易 PLC 当前 STEP、当前 STEP 运行时间小时和秒计数输出为停止计算时值, 简易 PLC 步骤标么后的值输出为停止计算时第 i 段的值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-02	简易 PLC 运行方式	0x6102	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值:</p> <p>0: 单次运行结束保持第 0 段输出 1: 单次运行结束保持终值输出 2: 一直循环 3: 单次运行结束后输出 0</p>							
	<p>设定说明: 设置简易 PLC 的运行方式。</p> <p>选项说明: 0: 单次运行结束保持第 0 段输出 - 简易 PLC 模块单次循环运行结束后, 保持第 0 段的多段值输出。 1: 单次运行结束保持终值输出 - 简易 PLC 单次循环运行结束后, 保持终值输出。 2: 一直循环 - 简易 PLC 完成一次循环后, 会从第一阶段重新开始运行。 3: 单次运行结束后输出 0 - 简易 PLC 模块单次循环运行结束后, PLC 步骤标么后的值输出为 0。</p> <p>补充说明: 1、选择 0、1、3, 单次运行结束标志置 1, 简易 PLC 单次停机命令输出 10ms 的高电平, 简易 PLC 循环完成标志输出 250ms 的高电平; 2、选择 2, 每完成一次循环后, 简易 PLC 循环完成标志输出 250ms 的高电平;</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-03	简易 PLC 功能选择	0x6103	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-

<p>数值：</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>掉电记忆选择</td> <td>0: 掉电不记忆 1: 掉电记忆</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>计算使能配置选择</td> <td>0: 无效时保持当前段， 有效时重新计算 1: 无效时保持当前段， 有效时继续运行</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table> <p>设定说明： 设置简易 PLC 功能。</p> <p>选项说明： 个位：掉电记忆选择 0: 掉电不记忆 - 掉电的时候不记忆简易 PLC 当前 STEP、简易 PLC 当前 STEP 运行时间。 1: 掉电记忆 - 掉电的时候记忆简易 PLC 当前 STEP、简易 PLC 当前 STEP 运行时间。 十位：计算使能配置选择 0: P1-01 计算使能无效时保持当前 STEP 段，有效时从 STEP0 段运行，并重新计算运行时间。 1: P1-01 计算使能无效时保持当前 STEP 段，有效时继续从当前 STEP 段及运行时间继续运行。</p>									位	名称	值	个位	掉电记忆选择	0: 掉电不记忆 1: 掉电记忆	十位	计算使能配置选择	0: 无效时保持当前段， 有效时重新计算 1: 无效时保持当前段， 有效时继续运行	百位	保留		千位	保留		万位	保留	
位	名称	值																								
个位	掉电记忆选择	0: 掉电不记忆 1: 掉电记忆																								
十位	计算使能配置选择	0: 无效时保持当前段， 有效时重新计算 1: 无效时保持当前段， 有效时继续运行																								
百位	保留																									
千位	保留																									
万位	保留																									
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																		
P1-04	简易 PLC 状态复位	0x6104	见“数值”	0	无符号 16 位	停机更改	标准	-																		
	<p>数值：</p> <table> <tbody> <tr> <td>0: 无效</td> <td>5: DI3</td> </tr> <tr> <td>1: 有效</td> <td>6: DI4</td> </tr> <tr> <td>3: DI1</td> <td>7: DI5(MD600A)</td> </tr> <tr> <td>4: DI2</td> <td>其他: B 连接器</td> </tr> </tbody> </table>								0: 无效	5: DI3	1: 有效	6: DI4	3: DI1	7: DI5(MD600A)	4: DI2	其他: B 连接器										
	0: 无效	5: DI3																								
1: 有效	6: DI4																									
3: DI1	7: DI5(MD600A)																									
4: DI2	其他: B 连接器																									
<p>设定说明： 设置简易 PLC 状态复位。</p> <p>选项说明： 0: 无效 - 简易 PLC 状态复位无效时，简易 PLC 按照设定运行。 1: 有效 - 简易 PLC 状态复位有效时，使简易 PLC 模块恢复到初始状态：简易 PLC 运行阶段等于 0，简易 PLC 输出为 P1-09 第 0 段多段值的设定值。 3: DI1 - 简易 PLC 状态复位是否有效取决于 DI1 端子输入状态。 4: DI2 - 简易 PLC 状态复位是否有效取决于 DI2 端子输入状态。 5: DI3 - 简易 PLC 状态复位是否有效取决于 DI3 端子输入状态。</p>																										

	<p>6: DI4 - 简易 PLC 状态复位是否有效取决于 DI4 端子输入状态。</p> <p>7: DI5 - 简易 PLC 状态复位是否有效取决于 DI5 端子输入状态。</p> <p>其他: B 连接器 - 简易 PLC 状态复位是否有效取决于所选择 B 连接器的状态。</p> <p>补充说明: 在有 DI 端子功能选择为 23【简易 PLC 状态复位】后, P1-04 设定值自动切换为对应 DI 端子的连接器参数(调试软件显示 L4-48~L4-52, 操作面板显示 1448~1452)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-05	简易 PLC 当前 STEP	0x6105	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示简易 PLC 当前 STEP。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-06	简易 PLC 当前 STEP 运行时间小时计数	0x6106	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示 PLC 当前 STEP 运行时间小时计数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-07	简易 PLC 当前 STEP 运行时间秒计数	0x6107	0.0~3599.9	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示 PLC 当前 STEP 运行时间秒计数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-08	简易 PLC 运行时间单位	0x6108	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: s(秒) 1: h(小时)							
	设定说明: 设置简易 PLC 运行时间单位。							

	选项说明： 0: s(秒) - 设置简易 PLC 运行时间的单位为 s(秒)； 1: h(小时) - 设置简易 PLC 运行时间的单位为 h(小时)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-09	简易 PLC 第 0 段运行时间	0x6109	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置简易 PLC 第 0 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。 补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-10	简易 PLC 第 0 段加减速时间选择	0x610A	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: 斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1: 斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2: 斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3: 斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)							
	设定说明： 设置简易 PLC 第 0 段加减速时间。 选项说明： 0: 斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 0 段加减速时间。 1: 斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 0 段加减速时间。 2: 斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 0 段加减速时间。 3: 斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 0 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-11	简易 PLC 第 1 段运行时间	0x610B	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置简易 PLC 第 1 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。 补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-12	简易 PLC 第 1 段加减速时间选择	0x610C	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)							
	设定说明： 设置简易 PLC 第 1 段加减速时间。 选项说明： 0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 1 段加减速时间。 1：斜坡 2 加减速时间 - 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 1 段加减速时间)。 2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 1 段加减速时间。 3：斜坡 4 加减速时间 - 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 1 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-13	简易 PLC 第 2 段运行时间	0x610D	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置简易 PLC 第 2 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。 补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-14	简易 PLC 第 2 段加减速时间选择	0x610E	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)							
	设定说明： 设置简易 PLC 第 2 段加减速时间。							

	<p>选项说明： 0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 2 段加减速时间。 1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 2 段加减速时间)。 2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 2 段加减速时间。 3：斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 2 段加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-15	简易 PLC 第 3 段运行时间	0x610F	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置简易 PLC 第 3 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。</p> <p>补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-16	简易 PLC 第 3 段加减速时间选择	0x6110	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值： 0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)</p> <p>设定说明： 设置简易 PLC 第 3 段加减速时间。</p> <p>选项说明： 0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 3 段加减速时间。 1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 3 段加减速时间)。 2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 3 段加减速时间。 3：斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 3 段加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-17	简易 PLC 第 4 段运行时间	0x6111	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置简易 PLC 第 4 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。</p> <p>补充说明：</p>							

	建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-18	简易 PLC 第 4 段加减速时间选择	0x6112	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)							
	设定说明： 设置简易 PLC 第 4 段加减速时间。 选项说明： 0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 4 段加减速时间。 1：斜坡 2 加减速时间 - 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 4 段加减速时间)。 2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 4 段加减速时间。 3：斜坡 4 加减速时间 - 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 4 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-19	简易 PLC 第 5 段运行时间	0x6113	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置简易 PLC 第 5 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。 补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-20	简易 PLC 第 5 段加减速时间选择	0x6114	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)							
	设定说明：							

	设置简易 PLC 第 5 段加减速时间。 选项说明： 0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 5 段加减速时间。 1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 5 段加减速时间)。 2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 5 段加减速时间。 3：斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 5 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-21	简易 PLC 第 6 段运行时间	0x6115	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置简易 PLC 第 6 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。 补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-22	简易 PLC 第 6 段加减速时间选择	0x6116	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)							
	设定说明： 设置简易 PLC 第 6 段加减速时间。 选项说明： 0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 6 段加减速时间。 1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 6 段加减速时间)。 2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 6 段加减速时间。 3：斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 6 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-23	简易 PLC 第 7 段运行时间	0x6117	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置简易 PLC 第 7 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。							

	<p>补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-24	简易 PLC 第 7 段加减速时间选择	0x6118	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)</p> <p>设定说明： 设置简易 PLC 第 7 段加减速时间。</p> <p>选项说明： 0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 7 段加减速时间。 1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 7 段加减速时间)。 2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 7 段加减速时间。 3：斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 7 段加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-25	简易 PLC 第 8 段运行时间	0x6119	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置简易 PLC 第 8 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。</p> <p>补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-26	简易 PLC 第 8 段加减速时间选择	0x611A	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)</p>							

	3: 斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)							
	设定说明: 设置简易 PLC 第 8 段加减速时间。 选项说明: 0: 斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 8 段加减速时间。 1: 斜坡 2 加减速时间 - 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 8 段加减速时间)。 2: 斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 8 段加减速时间。 3: 斜坡 4 加减速时间 - 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 8 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-27	简易 PLC 第 9 段运行时间	0x611B	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置简易 PLC 第 9 段运行时间, 为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。 补充说明: 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-28	简易 PLC 第 9 段加减速时间选择	0x611C	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1: 斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2: 斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3: 斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23) 设定说明: 设置简易 PLC 第 9 段加减速时间。 选项说明: 0: 斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 9 段加减速时间。 1: 斜坡 2 加减速时间 - 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 9 段加减速时间)。 2: 斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 9 段加减速时间。 3: 斜坡 4 加减速时间 - 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 9 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-29	简易 PLC 第 10 段运行时	0x611D	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	间							
	<p>设定说明： 设置简易 PLC 第 10 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。</p> <p>补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-30	简易 PLC 第 10 段加减速时间选择	0x611E	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)</p>							
	<p>设定说明： 设置简易 PLC 第 10 段加减速时间。</p> <p>选项说明： 0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 10 段加减速时间。 1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 10 段加减速时间)。 2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 10 段加减速时间。 3：斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 10 段加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-31	简易 PLC 第 11 段运行时间	0x611F	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明： 设置简易 PLC 第 11 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。</p> <p>补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-32	简易 PLC 第 11 段加减速时间选择	0x6120	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-

	<p>数值：</p> <p>0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)</p> <p>1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11)</p> <p>2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)</p> <p>3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置简易 PLC 第 11 段加减速时间。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 11 段加减速时间。</p> <p>1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 11 段加减速时间)。</p> <p>2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 11 段加减速时间。</p> <p>3：斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 11 段加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-33	简易 PLC 第 12 段运行时间	0x6121	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明：</p> <p>设置简易 PLC 第 12 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。</p> <p>补充说明：</p> <p>建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-34	简易 PLC 第 12 段加减速时间选择	0x6122	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)</p> <p>1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11)</p> <p>2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)</p> <p>3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)</p> <p>设定说明：</p> <p>设置简易 PLC 第 12 段加减速时间。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 12 段加减速时间。</p> <p>1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 12 段加减速时间)。</p> <p>2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 12 段加减速时间。</p>							

	3: 斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 12 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-35	简易 PLC 第 13 段运行时间	0x6123	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置简易 PLC 第 13 段运行时间, 为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。 补充说明: 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-36	简易 PLC 第 13 段加减速时间选择	0x6124	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值: 0: 斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1: 斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2: 斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3: 斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23) 设定说明: 设置简易 PLC 第 13 段加减速时间。 选项说明: 0: 斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 13 段加减速时间。 1: 斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 13 段加减速时间)。 2: 斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 13 段加减速时间。 3: 斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 13 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-37	简易 PLC 第 14 段运行时间	0x6125	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明: 设置简易 PLC 第 14 段运行时间, 为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。 补充说明: 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-38	简易 PLC 第 14 段加减速时间选择	0x6126	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)							
	设定说明： 设置简易 PLC 第 14 段加减速时间。 选项说明： 0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 14 段加减速时间。 1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 14 段加减速时间)。 2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 14 段加减速时间。 3：斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 14 段加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-39	简易 PLC 第 15 段运行时间	0x6127	0.0s(h)~6553.5s(h)	0.0s(h)	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置简易 PLC 第 15 段运行时间，为该段加速/减速时间、恒速目标频率运行时间的总和。 补充说明： 建议简易 PLC 第 i 段运行时间的设置需要大于加减速时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P1-40	简易 PLC 第 15 段加减速时间选择	0x6128	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05) 1：斜坡 2 加减速时间(b7-10/b7-11) 2：斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17) 3：斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)							
	设定说明： 设置简易 PLC 第 15 段加减速时间。							

	<p>选项说明：</p> <p>0：斜坡 1 加减速时间 - 选择斜坡 1 加减速时间(b7-04/b7-05)作为简易 PLC 第 15 段加减速时间。</p> <p>1：斜坡 2 加减速时间- 选择斜坡 2 加减速时间((b7-10/b7-11)作为简易 PLC 第 15 段加减速时间)。</p> <p>2：斜坡 3 加减速时间 - 选择斜坡 3 加减速时间(b7-16/b7-17)作为简易 PLC 第 15 段加减速时间。</p> <p>3：斜坡 4 加减速时间- 选择斜坡 4 加减速时间(b7-22/b7-23)作为简易 PLC 第 15 段加减速时间。</p>
--	--------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

P2 过程 PID

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-00	过程 PID 使能	0x6200	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：禁止 1：使能 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置过程 PID 是否使能。 0：禁止 - PID 功能不进行计算，输出被清零。 1：使能 - PID 功能运行，根据设定功能码进行计算 其他：B 连接器 - 选择位连接器中的参数来控制 PID 功能是否运行。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-01	PID 作用方向	0x6201	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：正作用 1：反作用 其他：B 连接器							
	设定说明： 设置 PID 的作用方向。 0：正作用 - 如果反馈信号小于 PID 的给定信号，变频器输出频率上升。 1：反作用 - 如果反馈信号小于 PID 的给定信号，变频器输出频率下降。 其他：B 连接器 - 选择位连接器中的参数来控制 PID 作用方向。(0 代表正作用 1 代表反作用)							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

P2-02	PID 给定源	0x6202	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: PID 数值给定 1: AI1 3: MD-BP-M 电位器 4: HDI 脉冲设定 5: 多段值 6: 简易 PLC 8: 通信给定 其他: F 连接器							
	设定说明： 设置 PID 的目标量给定通道。 选项说明： 0: PID 数值给定 -PID 目标量为 P2-03【PID 数值给定】的值。 1: AI1 - PID 目标量为 AI1 输入电压对应的 AI 曲线标么值。 3: MD-BP-M 电位器 - PID 给定源由 MD-BP-M 电位器设定。 4: HDI 脉冲设定 - PID 目标量为 DI4 脉冲频率输入对应的 HDI 曲线标么值。 5: 多段值 - PID 目标量为多段值计算后的标么值。 6: 简易 PLC - PID 目标量为简易 PLC 给定计算后的标么值。 8: 通信给定 - PID 目标量为通信给定，可通过远程通信(1000H)输入 PID 目标量。 其他: F 连接器 - 选择浮点连接器中的参数作为 PID 目标给定值。 补充说明： 选择 5【多段值给定】时，b8-08【多段值 0 给定方式】不能选择 5【PID 给定】。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-03	PID 数值给定	0x6203	0.0%~800.0 %	50.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置当 P2-02【PID 给定源】设定为 0 时的 PID 给定值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-04	PID 反馈源选择	0x6204	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0: AI1 3: MD-BP-M 电位器 4: HDI 脉冲设定 5: 通信给定 其他: F 连接器							
	设定说明： 设置 PID 的反馈通道。 选项说明：							

	<p>0: AI1 -PID 反馈量为 AI1 输入电压对应的 AI 曲线标么值。</p> <p>3: MD-BP-M 电位器 - PID 反馈源由 MD-BP-M 电位器设定。</p> <p>4: HDI 脉冲设定 - PID 反馈量为脉冲频率输入对应的 HDI 曲线标么值。</p> <p>5: 通信给定 - PID 反馈量为通信给定, 可通过远程通信(1000H)输入 PID 目标量。</p> <p>其他: F 连接器 - 选择浮点连接器中的参数作为 PID 反馈源。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-05	PID 给定反馈 量程	0x6205	0~65535	1000	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置 PID 给定量和反馈量的量程。</p> <p>补充说明: 无量纲单位, 仅用于当前显示 PID 给定和反馈量。例如: 该参数值设定为 1000, PID 给定(0%~100%)和反馈量。(0%~100%)与 U0-15、U0-16 的 0~1000 线性对应。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-06	PID 给定变化 时间	0x6206	0.00s~650.0 0s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置 PID 给定值由 0.0%变化到 100.0%所需时间。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-07	PID 反馈滤波 时间	0x6207	0.00s~60.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置 PID 反馈量的滤波时间。</p> <p>补充说明: 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。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-08	PID 输出滤波 时间	0x6208	0.00s~60.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明: 设置 PID 输出值的滤波时间。</p> <p>补充说明: 该滤波有利于平滑输出, 但是会造成闭环响应性能下降。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-09	PID 反转截止频率	0x6209	0.00Hz~A2-17	2.00Hz	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 反转截止频率。 补充说明： 1、当频率源为纯 PID 时，PID 反向截止频率为当前 PID 输出最小值。 2、当频率源为主+PID 时，P2-09 对主+PID 整体进行作用，输出“主+PID”运算后的频率最小值。 3、反转截止频率设置为 0 时不生效。 4、使用此功能时还设置 PID 输出最小值来源于 Ld-98。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-11	PID 参数切换条件	0x620B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：不切换，默认 PID 参数 1 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 设定说明： 设置两组 PID 参数的切换方式。 选项说明： 0：不切换 - 不进行切换。 1：通过 DI 端子切换 - DI 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(P2-14~P2-16)，端子有效时选择参数组 2(P2-17~P2-19)。 2：根据偏差自动切换 - 给定与反馈之间偏差绝对值小于 P2-12【PID 参数切换偏差 1】，PID 选择参数组 1；给定与反馈之间偏差绝对值大于 P2-13【PID 参数切换偏差 2】，PID 选择参数组 2；给定与反馈之间偏差绝对值处于 P2-12【PID 参数切换偏差 1】和 P2-13【PID 参数切换偏差 2】之间时，PID 参数为两组 PID 参数线性插补值。 3：根据运行频率切换 - 根据变频器的运行频率，在 0Hz 与电机最大频率之间进行线性插补(0Hz 对应第一组 PID 参数，最大频率对应第二组 PID 参数)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-12	PID 参数切换偏差 1	0x620C	0.0%~P2-13	20.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 参数根据偏差自动切换时的最小偏差。							

	补充说明： P2-11 设置为 2 时有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-13	PID 参数切换 偏差 2	0x620D	P2- 12~800.0%	80.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 参数根据偏差自动切换时的最大偏差。 补充说明： P2-11 设置为 2 时有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-14	PID 参数 1 比例增益 Kp1	0x620E	0.0~1000.0	20.0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 控制中第一组参数的比例增益 K_p 。 补充说明： 偏差减小的速度取决于比例系数 K_p ， K_p 越大偏差减小的越快，但是容易引起振荡，尤其是在迟滞环节比较大的情况下， K_p 减小，发生振荡的可能性减小，但是调节速度变慢。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-15	PID 参数 1 积分时间 Ti1	0x620F	0.01s~10.00s	2.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 控制中第一组参数的积分时间 T_i 。 补充说明： 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。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-16	PID 参数 1 微分时间 Td1	0x6210	0.000s~10.0 00s	0.000s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 控制中第一组参数的微分时间 T_d 。 补充说明：							

	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。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-17	PID 参数 2 比例增益 Kp2	0x6211	0.0~1000.0	20.0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 控制中第二组参数的比例增益 Kp。 补充说明： 见 P2-14。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-18	PID 参数 2 积分时间 Ti2	0x6212	0.01s~10.00s	2.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 控制中第二组参数的积分时间 Ti。 补充说明： 见 P2-15。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-19	PID 参数 2 微分时间 Td2	0x6213	0.000s~10.000s	0.000s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 控制中第二组参数的微分时间 Td。 补充说明： 见 P2-16。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-20	PID 初值	0x6214	0.0%~800.0%	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 开始计算时的输出初值。 补充说明： PID 开始计算时，PID 输出 PID 初值且持续时间超过 PID 初值保持时间后，PID 才开始闭环调节运算。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-21	PID 初值保持时间	0x6215	0.00s~650.00s	0.00s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 初值保持时间。 补充说明： 见 P2-20。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-22	PID 偏差死区	0x6216	0.0%~800.0%	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 进行调节的最小偏差，即偏差死区。 补充说明： 当偏差值在 PID 偏差极限之内时，不用进行调节。该参数有助于兼顾系统输出的精度和稳定度。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-23	PID 微分限幅	0x6217	0.00%~600.00%	0.10%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 微分输出的最大值。 补充说明： PID 调节器中，微分很容易造成系统振荡，因此，一般把 PID 微分作用限制在一个较小范围，P2-23 是用来设置 PID 微分输出的范围。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-26	输出最大值来源选择	0x621A	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：100% 6：多段值 9：通信给定 2：AI1 7：简易 PLC 10：MD-BP-M 电位器 5：HDI 脉冲设定 8：PID 其他：F 连接器							
	设定说明： 设置 PID 输出的最大值，为百分比标么值。 选项说明：							

	<p>0: 100% - PID 输出最大值限制在 100%。</p> <p>2: AI1 - PID 输出最大值限制在 AI1 曲线标么后的值。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - PID 输出最大值限制在 HDI 曲线标么后的值。</p> <p>6: 多段值 - PID 输出最大值限制在多段值计算后的标么值。</p> <p>7: 简易 PLC - PID 输出最大值限制在简易 PLC 给定计算后的标么值。</p> <p>8: PID - PID 输出最大值限制在当前 PID 输出的标么值。</p> <p>9: 通信给定 - PID 输出最大值限制在通信给定(1000H)。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - PID 输出最大值由 MD-BP-M 电位器设定。</p> <p>其他: F 连接器 - PID 输出最大值限制在所选浮点连接器中的数值。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
P2-27	输出最小值来源选择	0x621B	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值:</p> <table border="0" style="width:100%"> <tr> <td>0: -100%</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: -100%	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
	0: -100%	6: 多段值	9: 通信给定														
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明: 设置 PID 输出的最小值, 为百分比标么值。</p> <p>选项说明:</p> <p>0: -100% - PID 输出最小值限制在-100%。</p> <p>2: AI1 - PID 输出最小值限制在 AI1 曲线标么后的值。</p> <p>5: HDI 脉冲设定 - PID 输出最小值限制在 HDI 曲线标么后的值。</p> <p>6: 多段值 - PID 输出最小值限制在多段值计算后的标么值。</p> <p>7: 简易 PLC - PID 输出最小值限制在简易 PLC 给定计算后的标么值。</p> <p>8: PID - PID 输出最小值限制在当前 PID 输出的标么值。</p> <p>9: 通信给定 - PID 输出最小值限制在通信给定(1000H)。</p> <p>10: MD-BP-M 电位器 - PID 输出最小值由 MD-BP-M 电位器设定。</p> <p>其他: F 连接器 - PID 输出最小值限制在所选浮点连接器中的数值。</p>																	
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
P2-28	输出强制赋值	0x621C	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-									
	<p>数值:</p> <table border="0" style="width:100%"> <tr> <td>0: 0%</td> <td>6: 多段值</td> <td>9: 通信给定</td> </tr> <tr> <td>2: AI1</td> <td>7: 简易 PLC</td> <td>10: MD-BP-M 电位器</td> </tr> <tr> <td>5: HDI 脉冲设定</td> <td>8: PID</td> <td>其他: F 连接器</td> </tr> </table>								0: 0%	6: 多段值	9: 通信给定	2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器	5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器
	0: 0%	6: 多段值	9: 通信给定														
2: AI1	7: 简易 PLC	10: MD-BP-M 电位器															
5: HDI 脉冲设定	8: PID	其他: F 连接器															
<p>设定说明: 设置 PID 强制输出值。</p>																	

	<p>选项说明：</p> <p>0：0% - PID 输出强制赋值为 0。</p> <p>2：AI1 - PID 输出强制赋值为 AI1 曲线标么后的值。</p> <p>5：HDI 脉冲设定 - PID 输出强制赋值为 HDI 曲线标么后的值。</p> <p>6：多段值 - PID 输出强制赋值为多段值计算后的值。</p> <p>7：简易 PLC - PID 输出强制赋值为简易 PLC 给定计算后的标么值。</p> <p>8：PID - PID 输出强制赋值为当前 PID 输出。</p> <p>9：通信给定 - PID 输出强制赋值为通信给定(1000H)。</p> <p>10：MD-BP-M 电位器 - PID 强制值由 MD-BP-M 电位器设定。</p> <p>其他：F 连接器 - PID 输出强制赋值为在所选项点连接器中的数值。</p> <p>补充说明：</p> <p>当输出强制赋值使能为 1 时，PID 输出保持所选择的值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-29	输出强制赋值使能	0x621D	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>数值：</p> <p>0：无效</p> <p>1：置位</p> <p>其他：B 连接器</p>							
	<p>设定说明：</p> <p>设置 PID 输出强制赋值是否使能。</p> <p>选项说明：</p> <p>0：无效 - PID 输出强制赋值无效。</p> <p>1：置位 - PID 输出强制赋值有效。</p> <p>其他：B 连接器 - PID 输出强制赋值是否有效取决于所选 B 连接器状态。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-30	PID 反馈丢失检测上限	0x621E	0.0%~800.0 %	100.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	<p>设定说明：</p> <p>设置 PID 反馈量丢失的上限。</p> <p>补充说明：</p> <p>1、用于判断 PID 反馈是否丢失。</p> <p>2、当 PID 反馈量大于该值(反馈丢失检测上限)，且持续时间超过参数(PID 反馈丢失检测时间)后，变频器上报故障报警(E031.1)。</p>							

	3、该参数值设为 800.0%，表示不判断反馈丢失。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-31	PID 反馈丢失检测下限	0x621F	0.0%~800.0 %	0.0%	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 反馈量丢失的下限。 补充说明： 1、用于判断 PID 反馈是否丢失。 2、当 PID 反馈量小于该值(反馈丢失检测上限)，且持续时间超过参数(PID 反馈丢失检测时间)后，变频器上报故障报警(E031.1)。 3、该参数值设为 0，表示不判断反馈丢失。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-32	PID 反馈丢失检测时间	0x6220	0.0s~20.0s	0.0s	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	设定说明： 设置 PID 反馈量丢失的检测时间。 补充说明： 见 P2-30、P2-31。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
P2-33	PID 停机运算选择	0x6221	见“数值”	0	无符号 16 位	实时更改	标准	-
	数值： 0：停机不运算 1：停机时运算 其他：B 连接器 设定说明： 设置在停机时 PID 是否计算。 选项说明： 0：停机不运算 - 电机不运行时，PID 功能不进行计算，输出被清零。 1：停机时运算 - 电机不运行时，PID 功能依然进行计算，输出会根据反馈和给定变化。 其他：B 连接器 - 电机不运行时 PID 是否运算取决于所选 B 连接器状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

	PID 积分属性	0x6222	见“数值”	10	无符号 16 位	实时更改	标准	-																	
P2-34	数值：																								
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>个位</td> <td>积分暂停/分离</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>十位</td> <td>输出到限值后是否停止积分</td> <td>0: 继续积分 1: 停止积分</td> </tr> <tr> <td>百位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>千位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> <tr> <td>万位</td> <td>保留</td> <td></td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	个位	积分暂停/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	百位	保留		千位	保留		万位	保留
位	名称	值																							
个位	积分暂停/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																							
百位	保留																								
千位	保留																								
万位	保留																								
	<p>设定说明： 设置 PID 积分运算的属性。</p> <p>选项说明： 个位：积分暂停/分离： 0：无效 - 无论多功能数字 DI(设置为 PID 暂停/PID 积分暂停)是否有效，积分暂停都无效。 1：有效 - 当 DI 端子设置为 PID 暂停功能有效时(如设为 22)，PID 积分停止运算，此时仅 PID 比例和微分作用有效。</p> <p>十位：输出到限值后是否停止积分 0：继续积分 - 在 PID 运算输出到达最大值或最小值后，PID 继续积分运算。 1：停止积分 - 在 PID 运算输出到达最大值或最小值后，PID 停止积分运算。</p> <p>补充说明： 若输出到限值后选择为停止积分，则此时 PID 积分停止计算，这可能有助于降低 PID 的超调量。</p>																								

L 连接器参数

L0 位连接器 1

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-32	DI1	0x9020	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI1 端子的最终输出电平状态							
L0-33	DI2	0x9021	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI2 端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

L0-34	DI3	0x9022	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI3 端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-35	DI4	0x9023	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI4 端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-36	DI5(MD600A)	0x9024	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI5(MD600A)端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-42	VDI1	0x902A	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI1 端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-43	VDI2	0x902B	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI2 端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-44	VDI3	0x902C	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI3 端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-45	VDI4	0x902D	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI4 端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-46	VDI5	0x902E	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI5 端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-47	VDI6	0x902F	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI6 端子的最终输出电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-48	DI1 取反	0x9030	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI1 的最终输出取反后的状态							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-49	DI2 取反	0x9031	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI2 的最终输出取反后的状态							
L0-50	DI3 取反	0x9032	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI3 的最终输出取反后的状态							
L0-51	DI4 取反	0x9033	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI4 的最终输出取反后的状态							
L0-52	DI5 取反 (MD600A)	0x9034	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DI5(MD600A)的最终输出取反后的状态							
L0-58	VDI1 取反	0x903A	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI1 的最终输出取反后的状态							
L0-59	VDI2 取反	0x903B	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI2 的最终输出取反后的状态							
L0-60	VDI3 取反	0x903C	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI3 的最终输出取反后的状态							
L0-61	VDI4 取反	0x903D	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI4 的最终输出取反后的状态							
L0-62	VDI5 取反	0x903E	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDI5 的最终输出取反后的状态							
L0-63	VDI6 取反	0x903F	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明：							

	显示 VDI6 的最终输出取反后的状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-64	RO1 原始值	0x9040	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 继电器 RO1 滤波前输出状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-68	DO1 原始值 (MD600A)	0x9044	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DO1(MD600A)的最终输出状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-69	DO2 原始值 (MD600A)	0x9045	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DO2(MD600A)的最终输出状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-80	RO1	0x9050	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示继电器 RO1 的最终输出状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-84	DO1(MD600 A)	0x9054	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DO1(MD600A)的最终输出状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-85	DO2(MD600 A)	0x9055	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 DO2(MD600A)的最终输出状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-90	VDO1	0x905A	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDO1 的最终输出状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-91	VDO2	0x905B	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDO2 的最终输出状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-92	VDO3	0x905C	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明：							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
	显示 VDO3 的最终输出状态							
L0-93	VDO4	0x905D	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDO4 的最终输出状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-94	VDO5	0x905E	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDO5 的最终输出状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-95	VDO6	0x905F	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 VDO6 的最终输出状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-96	AI1 输入超限	0x9060	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 AI1 输入电压是否超出 AI 限幅范围							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-98	AI1 作为 DI	0x9062	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 AI1 作为 DI 时的电平状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L0-99	HDI 输入断线	0x9063	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 HDI 输入是否断线，HDI 输入脉冲频率低于 HDI 输入下限的二分之一或输入断开时触发断线							

L1 位连接器 2

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-11	模块温度到达(标志)	0x910B	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示模块温度是否达到模块温度到达(阈值)P0-33。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-12	开机准备好	0x910C	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：未准备开机 1：准备开机							

	<p>设定说明： 显示变频器是否准备好开机。</p> <p>选项说明： 0：未准备开机 1：准备开机</p> <p>补充说明： 当变频器状态机 L5-06 进入到合闸允许时表示已准备好开机。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-13	运行准备好	0x910D	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值：</p> <p>0：未准备运行 1：准备运行</p>							
	<p>设定说明： 显示变频器是否准备好运行。</p> <p>选项说明： 0：未准备运行 1：准备运行</p> <p>补充说明： 当变频器状态机 L5-06 进入到合闸允许时表示准备好运行。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-14	正运行	0x910E	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值：</p> <p>0：未运行 1：运行</p>							
	<p>设定说明： 显示变频器是否处于运行状态。</p> <p>选项说明： 0：未运行 1：运行</p> <p>补充说明： 当变频器状态机 L5-06 进入到运行状态标识表示运行中。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-15	故障	0x910F	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值：</p> <p>0：无故障</p>							

	<p>1: 有故障</p> <p>设定说明: 显示变频器当前是否有故障。</p> <p>选项说明: 0: 无故障 1: 有故障</p> <p>补充说明: 故障时变频器会显示相应的故障码 Exxx.x</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-16	OFF2(自由停机)	0x9110	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值:</p> <p>0: 有效(OFF2(自由停机)=0) 1: 无效(OFF2(自由停机)=1)</p>							
	<p>设定说明: 显示 OFF2 自由停机命令当前状态。</p> <p>选项说明: 0: 有效(OFF2(自由停机)=0) 1: 无效(OFF2(自由停机)=1)</p> <p>补充说明: OFF2 自由停机命令为 0 时有效, 为 1 时无效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-17	OFF3(快速停机)	0x9111	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值:</p> <p>0: 有效(OFF3(快速停机)=0) 1: 无效(OFF3(快速停机)=1)</p>							
	<p>设定说明: 显示 OFF3 快速停机命令当前状态。</p> <p>选项说明: 0: 有效(OFF3(快速停机)=0) 1: 无效(OFF3(快速停机)=1)</p> <p>补充说明: OFF3 快速停机命令为 0 时有效, 为 1 时无效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-18	开机封锁	0x9112	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

	<p>数值： 0：未开机封锁 1：开机封锁</p> <p>设定说明： 显示变频器是否处于开机封锁状态。</p> <p>选项说明： 0：未开机封锁 1：开机封锁</p> <p>补充说明： 状态机 L5-06 进入到合闸禁止时表示开机封锁。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-19	告警/轻故障 激活	0x9113	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无轻故障/告警 1：有轻故障/告警</p> <p>设定说明： 显示变频器当前是否有轻故障或报警。</p> <p>选项说明： 0：无轻故障/告警 1：有轻故障/告警</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-20	实际速度跟 随给定速度	0x9114	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：设定/实际有偏差 1：设定/实际在范围</p> <p>设定说明： 显示设定速度和实际速度是否偏差较大。</p> <p>选项说明： 0：设定/实际有偏差 1：设定/实际在范围</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-21	本地/远程	0x9115	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：本地 1：远程</p>							

	<p>设定说明： 显示变频器是本地控制还是远程控制。</p> <p>选项说明： 0：本地 1：远程</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-22	目标速度到达	0x9116	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：速度未到达 1：速度到达</p>							
	<p>设定说明： 显示变频器是否达到了目标速度。运行速度和电机实际速度均在目标速度 ± 到达检出宽度(P0-51)范围内，持续设定到达设定时间(P0-52)，输出有效。</p> <p>选项说明： 0：速度未到达 1：速度到达</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-23	转矩到达限幅	0x9117	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：转矩/电流限制 1：转矩/电流未限制</p>							
	<p>设定说明： 显示转矩是否到达设定的上下限值，转矩被限制时数据有效。</p> <p>选项说明： 0：转矩/电流限制 1：转矩/电流未限制</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-24	正向速度	0x9118	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示运行速度的方向，运行为正方向时数据有效。</p> <p>选项说明： 0：无效 1：有效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-25	负向速度	0x9119	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

	<p>设定说明： 显示运行速度的方向，运行方向为负时数据有效。</p> <p>选项说明： 0：无效 1：有效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-26	电机运行标志	0x911A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：停机 1：运行(发波)</p>							
	<p>设定说明： 显示电机当前处于停机还是运行状态。</p> <p>选项说明： 0：停机 1：运行(发波)</p> <p>补充说明： 数值为 0 表示停机，为 1 表示运行状态。其中运行状态包括减速阶段。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-27	用户设定 0	0x911B	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示用户设定状态 0 是否有效。</p> <p>补充说明： 当系统状态字 1(L5-00)的 bit15 被设定为有效时，用户设定状态 0 有效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-28	自检	0x911C	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：自检中</p>							
	<p>设定说明： 显示变频器是否处于自检状态。</p> <p>选项说明： 0：无效 1：自检中</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-29	辨识	0x911D	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

	数值： 0：无效 1：辨识中							
	设定说明： 显示变频器是否处于辨识状态。							
	选项说明： 0：无效 1：辨识中							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-30	轻故障(限制运行)激活	0x911E	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：轻故障							
	设定说明： 显示变频器当前是否有轻故障。							
选项说明： 0：无效 1：轻故障								
补充说明： 有轻故障时变频器会显示相应的轻故障码 Lxxx.x								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-31	告警激活	0x911F	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效							
	设定说明： 显示变频器当前是否有故障、轻故障、或警告。							
补充说明： 故障、轻故障、或警告任一被激活时，此标志位有效。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-32	速度模式	0x9120	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效							
	设定说明： 显示当前运行模式是否为速度控制，速度控制时数据有效。							

	选项说明： 0：无效 1：有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-33	转矩模式	0x9121	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效							
	设定说明： 显示当前运行模式是否为转矩控制，转矩控制时数据有效。 选项说明： 0：无效 1：有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-35	RFG 使能	0x9123	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：未使能 1：使能							
	设定说明： 显示 RFG 模块是否使能。 选项说明： 0：未使能 1：使能 补充说明： 系统状态机 L5-06 进入到运行状态标识或者减速停机过程表示 RFG 使能。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-36	RFG 运行	0x9124	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：停机 1：运行							
	设定说明： 显示 RFG 模块是否处于运行状态。 选项说明： 0：停机 1：运行							

	补充说明： 系统状态机 5-06 进入到运行状态标识表示 RFG 运行中。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-37	故障停机	0x9125	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效							
	设定说明： 显示故障停机命令是否有效。 0：无效 1：有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-38	正常运行	0x9126	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：正常运行							
	设定说明： 显示变频器是否处于正常运行状态。 选项说明： 0：无效 1：正常运行							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-39	点动运行	0x9127	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：非点动运行 1：点动运行							
	设定说明： 显示变频器是否处于点动运行状态。 选项说明： 0：非点动运行 1：点动运行							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-40	减速停机	0x9128	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：减速停机中							
	设定说明： 显示变频器是否处于减速停机状态。							

	0: 无效 1: 减速停机中							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-42	端子控制标志	0x912A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 有效							
	设定说明: 显示命令源是否为端子控制, 命令源为端子控制时数据有效。 选项说明: 0: 无效 1: 有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-43	用户设定 1	0x912B	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 显示用户设定状态 1 是否有效。 补充说明: 当系统状态字 2(L5-01)的 bit15 被设定为有效时, 用户设定状态 1 有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-44	控制通道选择	0x912C	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 控制通道 1 1: 控制通道 2							
	设定说明: 显示当前生效的控制通道。 选项说明: 0: 控制通道 1 1: 控制通道 2							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-45	设定值通道选择	0x912D	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 设定通道 1 1: 设定通道 2							
	设定说明:							

	显示当前生效的设定通道。 选项说明： 0：控制通道 1 1：控制通道 2							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-48	异常输出(故障+警告+非欠压)	0x9130	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无异常输出 1：有异常输出							
	设定说明： 显示变频器是否有故障、轻故障或警告报出，但不含欠压故障。 选项说明： 0：无异常输出 1：有异常输出							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-49	EEPROM 空闲	0x9131	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 EEPROM 是否处于空闲状态，有效表示 EEPROM 空闲，没有参数需要保存							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-50	通信控制	0x9132	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：通信控制							
	设定说明： 显示命令源是否为通信控制，命令源为通信控制时数据有效。 选项说明： 0：无效 1：通信控制							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-51	故障输出	0x9133	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：故障并且自动复位期间继电器无效 1：故障并且自动复位期间继电器有效							
	设定说明： 显示故障输出，以及自动复位期间继电器是否有效。							

	选项说明： 0：故障并且自动复位期间继电器无效 1：故障并且自动复位期间继电器有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-55	母线电压正常	0x9137	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：母线电压异常 1：母线电压正常							
	设定说明： 显示母线电压状态及上电准备完成状态。 选项说明： 0：母线电压异常 - 母线电压异常，上电准备未完成 1：母线电压正常 - 母线电压正常，且上电准备已完成							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-60	速度偏差过大	0x913C	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：电机速度偏差大							
	设定说明： 显示电机速度偏差是否过大。 补充说明： 有效时变频器报 E042.1 速度偏差过大故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-61	过速度	0x913D	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：电机过速度							
	设定说明： 显示电机是否超速。 补充说明： 有效时变频器报 E043.1 电机过速故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-62	目标速度到达	0x913E	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							

	<p>0: 未到达 1: 到达</p> <p>设定说明: 显示变频器是否达到了目标速度。</p> <p>选项说明: 0: 未到达 1: 到达</p> <p>补充说明: 运行速度和电机实际速度均在目标速度 ± 到达检出宽度(P0-51)范围内, 持续设定到达设定时间(P0-52), 输出有效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-63	速度比较到达 1	0x913F	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值: 0: 未到达 1: 到达</p>							
	<p>设定说明: 显示电机运行速度是否到达速度比较 1 范围。</p> <p>选项说明: 0: 未到达 1: 到达</p> <p>补充说明: 正常运行时, 当电机运行速度(绝对值)大于 P0-53 设定的速度比较到达阈值且 P0-53 不为 0 并维持 P0-55 设定时间时, 连接器输出有效。 当满足以下任一条件时, 连接器输出无效: 1、P0-53 设定的速度比较到达阈值为 0; 2、电机运行速度为 0; 3、运行方向与之前相反; 4、速度比较到达阈值大于滞环值即 $P0-53 > P0-54$, 且电机运行速度(绝对值) $< P0-53 - P0-54$</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-64	速度比较到达 2	0x9140	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值: 0: 未到达 1: 到达</p>							
	<p>设定说明: 显示电机运行速度是否到达速度比较 2 范围。</p> <p>选项说明:</p>							

	<p>0: 未到达 1: 到达</p> <p>补充说明: 正常运行时, 当电机运行速度(绝对值)大于 P0-56 设定的速度比较到达阈值且 P0-56 不为 0 并维持 P0-58 设定时间时, 连接器输出有效。 当满足以下任一条件时, 连接器输出无效: 1、P0-56 设定的速度比较到达阈值为 0; 2、电机运行速度为 0; 3、运行方向与之前相反; 4、速度比较到达阈值大于滞环值即 $P0-56 > P0-57$, 且电机运行速度(绝对值) $< P0-56 - P0-57$</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-65	电机速度正	0x9141	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 负方向 1: 正方向							
	设定说明: 显示电机运行方向是否为正方向。 选项说明: 0: 负方向 1: 正方向							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-66	电机速度负	0x9142	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 正方向 1: 负方向							
	设定说明: 显示电机运行方向是否为负方向。 选项说明: 0: 正方向 1: 负方向							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-68	转矩限定中	0x9144	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 未限定 1: 限定							
	设定说明: 变频器在速度控制模式下, 当输出转矩达到转矩限定值时, 转矩限制中有效。							

	<p>选项说明： 0：未限定 1：限定</p> <p>补充说明： 连接器 LC-82 为正向最大转矩，LC-83 为反向最大转矩。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-69	上限频率到达	0x9145	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：未到达 1：到达</p>							
	<p>设定说明： 显示运行频率是否达到上限频率。</p> <p>补充说明： 生效的正向上限频率受三个功能码的综合限制，这三个功能码为电机最大频率 C4-10、正向上限频率数字设定 d1-03 和 d1-05 正向上限频率选择，取三个功能码的最小值作为最终生效的正向频率上限。反向频率上限类似。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-70	下限频率到达(停机无效)	0x9146	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：未到达 1：到达</p>							
	<p>设定说明： 显示运行频率是否达到下限频率。当 P0-11(给定频率低于下限频率运行模式)设置为 1(停机)时，无论运行频率是否到达下限频率，都输出“无效”信号。当 P0-11(给定频率低于下限频率运行模式)设置为 0(以下限频率运行)或者 2(零速运行)时，且运行频率到达下限频率时，输出“有效”信号</p> <p>补充说明： 生效的下限频率受两个功能码的综合限制，这两个功能码为电机最小频率 C4-11、正向下限频率数字设定 d1-07，取两者最大值作为最终生效的正向频率下限。反向频率下限类似。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-71	反向运行中	0x9147	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：反向运行</p>							
	<p>设定说明： 显示变频器是否处于反向运行状态。</p> <p>选项说明：</p>							

	0: 无效 1: 反向运行							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-72	下限频率到达(停机有效)	0x9148	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0: 未到达 1: 到达							
	设定说明： 显示运行频率是否达到下限频率。当运行频率达到下限频率时，连接器输出有效。在停机状态时，该标志也有效。 选项说明： 0: 未到达 1: 到达 补充说明： 生效的下限频率受两个功能码的综合限制，这两个功能码为电机最小频率 C4-11、正向下限频率数字设定 d1-07，取两者最大值作为最终生效的正向频率下限。反向频率下限类似。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-73	运行频率到达	0x9149	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0: 未到达 1: 到达							
	设定说明： 显示当前运行频率是否到达目标频率。 选项说明： 0: 未到达 1: 到达 补充说明： 变频器的运行频率处于(目标频率 ± 标么频率 A2-04 × 频率到达检出宽度 P0-38)范围内时，输出有效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-74	频率到达 1	0x914A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0: 未到达 1: 到达							
	设定说明： 显示当前运行频率是否到达频率检测值 1。							

	选项说明： 0：未达到 1：到达 补充说明： 变频器的运行频率处于频率到达检测值 1(P0-39 ± A2-04 × P0-40)范围内时，输出有效信号。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L1-75	频率到达 2	0x914B	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：未达到 1：到达							
	设定说明： 显示当前运行频率是否到达频率检测值 2。 选项说明： 0：未达到 1：到达 补充说明： 变频器的运行频率处于频率到达检测值 2(P0-41 ± A2-04 × P0-42)范围内时，输出有效信号。							

L3 位连接器 4

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L3-36	逻辑与/或模块 A 输出	0x9324	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效							
	设定说明： 显示逻辑与/或模块 A 最终输出值。 选项说明： 0：无效 1：有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L3-37	逻辑与/或模块 B 输出	0x9325	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							

	0: 无效 1: 有效 设定说明: 显示逻辑与/或模块 B 最终输出值。 选项说明: 0: 无效 1: 有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L3-52	逻辑非模块 A 输出	0x9334	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 有效							
	设定说明: 显示逻辑非模块 A 最终输出值。 选项说明: 0: 无效 1: 有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L3-53	逻辑非模块 B 输出	0x9335	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 有效							
	设定说明: 显示逻辑非模块 B 最终输出值。 选项说明: 0: 无效 1: 有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L3-68	逻辑异/同或模块 A 输出	0x9344	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 有效							
	设定说明: 显示逻辑异/同或模块 A 最终输出值。							

	选项说明： 0：无效 1：有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L3-69	逻辑异/同或模块 B 输出	0x9345	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：有效							
	设定说明： 显示逻辑异/同或模块 B 最终输出值。 选项说明： 0：无效 1：有效							

L4 位连接器 5

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-71	简易 PLC 单次停机命令	0x9447	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：未生效 1：生效							
	设定说明： 显示简易 PLC 单次停机命令是否生效。 选项说明： 0：未生效 1：生效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-72	上电时间到达	0x9448	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：未到达 1：到达							
	设定说明： 显示累计上电时间(Ad-02、Ad-03)是否到达设定时间(P0-16、P0-18)。 选项说明：							

	0: 未到达 1: 到达							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-73	运行时间到达	0x9449	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 未到达 1: 到达							
	设定说明: 显示累计运行时间(Ad-00、Ad-01)是否到达设定运行时间(P0-17、P0-19)。 选项说明: 0: 未到达 1: 到达							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-74	定时运行时间到达	0x944A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 未到达 1: 到达							
	设定说明: 显示当前运行时间是否到达定时运行设定时间(P0-14、P0-15)。 选项说明: 0: 未到达 1: 到达							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-75	本次运行时间到达	0x944B	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 未到达 1: 到达							
	设定说明: 显示当前运行时间是否到达本次运行设定时间(P0-20)。 选项说明: 0: 未到达 1: 到达							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-77	简易 PLC 单次运行结束	0x944D	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

	<p>数值： 0：未完成 1：循环完成</p> <p>设定说明： 显示简易 PLC 单次循环运行是否结束。</p> <p>选项说明： 0：未完成 1：循环完成</p> <p>补充说明： 当简易 PLC 运行方式选择单次运行结束相关的设置时，简易 PLC 单次运行结束后，此位持续输出高电平。当简易 PLC 运行方式改变、简易 PLC 发生复位、简易 PLC 不使能时，此位会被清 0。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-80	零速运行(停机时无效)	0x9450	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：有效</p> <p>设定说明： 显示变频器是否处于零速运行状态，停机时无效。</p> <p>选项说明： 0：无效 1：有效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-81	零速(停机时有效)	0x9451	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：有效</p> <p>设定说明： 显示变频器当前为零速状态，停机时也有效。</p> <p>选项说明： 0：无效 1：有效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-82	频率水平检测 1	0x9452	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值：</p>							

	<p>0: 无效 1: 有效</p> <p>设定说明: 显示运行频率是否到达频率水平检测 1(FDT1)范围。</p> <p>选项说明: 0: 无效 1: 有效</p> <p>补充说明: 当运行频率高于频率检测值(FDT1)P0-34 时, 输出有效信号; 当运行频率低于特定值(FDT1 - FDT1 * 滞后值系数 P0-35)时, 输出无效信号。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-83	频率水平检测 2	0x9453	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值: 0: 无效 1: 有效</p>							
	<p>设定说明: 显示运行频率是否到达频率水平检测 2(FDT2)范围。</p> <p>选项说明: 0: 无效 1: 有效</p> <p>补充说明: 当运行频率高于频率检测值(FDT2)P0-36 时, 输出有效信号; 当运行频率低于特定值(FTD2 - FTD2 * 滞后值系数 P0-37)时, 输出无效信号。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-85	简易 PLC 循环完成	0x9455	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值: 0: 未完成 1: 循环完成</p>							
	<p>设定说明: 显示简易 PLC 是否完成循环运行。</p> <p>选项说明: 0: 未完成 1: 循环完成</p> <p>补充说明:</p>							

	简易 PLC 每完成一次循环运行，此连接器输出 250ms 的有效电平。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-86	通信设定值	0x9456	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通信设定值是否有效。 选项说明： 0：无效 1：有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-88	电流 1 到达	0x9458	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：未到达 1：到达							
	设定说明： 显示输出电流是否达到任意到达电流 1 范围。 选项说明： 0：未到达 1：到达 补充说明： 当变频器的输出电流，在(任意到达电流 1 P0-43 ± 任意到达电流 1 宽度 P0-44) * 电机额定电流范围内时，连接器输出有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-89	电流 2 到达	0x9459	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：未到达 1：到达							
	设定说明： 显示输出电流是否达到任意到达电流 2 范围。 选项说明： 0：未到达 1：到达 补充说明： 当变频器的输出电流，在(任意到达电流 2 P0-45 ± 任意到达电流 2 宽度 P0-46) * 电机额定电流范围内时，连接器输出有效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-90	零电流状态	0x945A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

	<p>数值： 0：无效 1：有效</p> <p>设定说明： 显示变频器是否处于零电流输出状态。</p> <p>选项说明： 0：无效 1：有效</p> <p>补充说明： 当变频器的输出电流，小于或等于零电流检测水平 P0-47，且持续时间超过零电流检测延迟时间 P0-48，连接器输出有效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-91	输出电流超限	0x945B	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：有效</p> <p>设定说明： 显示输出电流是否超过限制范围。</p> <p>选项说明： 0：无效 1：有效</p> <p>补充说明： 当变频器的输出电流大于输出电流超限 P0-49，且持续时间超过输出电流超限检测延迟时间 P0-50，连接器输出有效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-92	电机预过载	0x945C	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值： 0：无效 1：电机预过载激活</p> <p>设定说明： 显示电机预过载故障是否激活。</p> <p>选项说明： 0：无效 1：电机预过载激活</p> <p>补充说明： 有效时变频器报 A111.1 电机预过载故障。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

L4-93	变频器预过载	0x945D	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：变频器预过载激活							
	设定说明： 显示变频器预过载故障是否激活。 选项说明： 0：无效 1：变频器预过载激活 补充说明： 有效时变频器报 A110.1 变频器预过载故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-94	母线电压欠压故障	0x945E	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：母线电压欠压故障激活							
	设定说明： 显示母线电压欠压故障是否激活。 选项说明： 0：无效 1：母线电压欠压故障激活 补充说明： 有效时变频器报 E009.1 母线欠压故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L4-95	输出三相都缺相标志	0x945F	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效 1：输出三相都缺相故障激活							
	设定说明： 显示输出三相都缺相故障是否激活。 选项说明： 0：无效 1：输出三相都缺相故障激活							

	补充说明： 有效时变频器报 E030.1 输出三相都缺相故障。
--	------------------------------------

L5 字连接器 1

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
L5-00	系统状态字 1	0x9500	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-	
	数值：								
		位	名称	值					
		bit0	开机准备	0: 无效 1: 有效					
		bit1	运行准备	0: 无效 1: 有效					
		bit2	运行	0: 无效 1: 有效					
		bit3	故障	0: 无效 1: 有效					
		bit4	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效					
		bit5	OFF3(快速停机)	0: 无效 1: 有效					
		bit6	开机封锁	0: 无效 1: 有效					
		bit7	警告/限制运行	0: 无效 1: 有效					
		bit8	速度没有偏差	0: 无效 1: 有效					
		bit9	本地/远程	0: 本地 1: 远程					
		bit10	目标速度到达	0: 无效 1: 有效					
		bit11	转矩限幅	0: 无效 1: 有效					
	bit12	正向速度	0: 无效 1: 有效						
	bit13	负向速度	0: 无效 1: 有效						

	bit14	运行(发波)	0: 无效 1: 有效														
	bit15	用户设定状态 0	0: 无效 1: 有效														
	<p>设定说明: 显示系统状态字 1 的值, 可点击参数当前值查看各 bit 位对应的系统状态信息, 0 表示无效, 1 代表有效。</p> <p>选项说明: bit0: 开机准备 - 变频器上电自检通过, 没有异常。 bit1: 运行准备 - 变频器可以正常运行。 bit2: 运行 - 变频器正在运行。 bit3: 故障 - 变频器处于故障停机状态。 bit4: OFF2(自由停机)停机 - OFF2(自由停机)停机命令有效, 按此方式停机中。 bit5: OFF3(快速停机)停机 - OFF3(快速停机)停机命令有效, 按此方式停机中。 bit6: 开机封锁 - 变频器处于开机封锁状态。 bit7: 警告/限制运行 - 变频器当前有警告码 Axxx.x 或限制运行 Lxxx.x。 bit8: 速度偏差小 - 运行速度与目标速度在允许范围内。 bit9: 本地/远程 - 显示变频器当前是本地控制还是远程控制。 bit10: 目标速度到达 - 显示是否到达设定的目标速度。 bit11: 转矩限幅 - 显示转矩限幅是否触发。 bit12: 正向速度 - 变频器处于正向运行状态。 bit13: 负向速度 - 变频器处于反向运行状态。 bit14: 运行(有输出) - 变频器处于运行状态且有输出。 bit15: 用户设定状态 0 - 变频器处于用户设定状态 0。</p>																
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式									
L5-06	当前状态机	0x9506	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-									
	<p>数值:</p> <table border="0"> <tr> <td>0: 初始化</td> <td>3: 运行许可</td> <td>6: 停机</td> </tr> <tr> <td>1: 合闸禁止</td> <td>4: 启动</td> <td>7: 自检</td> </tr> <tr> <td>2: 合闸允许</td> <td>5: 运行</td> <td>8: 辨识</td> </tr> </table>								0: 初始化	3: 运行许可	6: 停机	1: 合闸禁止	4: 启动	7: 自检	2: 合闸允许	5: 运行	8: 辨识
	0: 初始化	3: 运行许可	6: 停机														
1: 合闸禁止	4: 启动	7: 自检															
2: 合闸允许	5: 运行	8: 辨识															
<p>设定说明: 显示系统状态机当前处于哪个运行状态。</p> <p>选项说明: 0: 初始化 1: 合闸禁止 2: 合闸允许 3: 运行许可 4: 启动 5: 运行</p>																	

	6: 停机 7: 自检 8: 辨识							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-07	系统状态机切换命令	0x9507	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	启动有效	0: 无效 1: 有效				
		bit1	停机有效	0: 无效 1: 有效				
		bit2	OFF2(自由停机)有效	0: 无效 1: 有效				
		bit3	OFF3(快速停机)有效	0: 无效 1: 有效				
		bit4	运行允许有效(目前为非休眠状态)	0: 无效 1: 有效				
		bit5	运行禁止有效	0: 无效 1: 有效				
		bit6	停机故障有效	0: 无效 1: 有效				
		bit7	保留					
		bit8	保留					
		bit9	保留					
		bit10	保留					
		bit11	保留					
		bit12	保留					
	bit13	保留						
	bit14	保留						
	bit15	保留						
设定说明： 显示当前生效的系统状态机切换命令，可点击参数当前值查看每个 bit 位对应的命令和状态信息。								
选项说明： bit0: 启动有效 - 当前启动命令生效。 bit1: 停机有效 - 当前停机命令有效。 bit2: OFF2(自由停机)停机有效 - OFF2(自由停机)停机命令有效，按此方式停机中。								

	bit3: OFF3(快速停机)停机有效 - OFF3(快速停机)停机命令有效, 按此方式停机中。 bit4: 运行允许有效(目前为非休眠状态) - 变频器当前允许运行。 bit5: 运行禁止有效 - 变频器当前禁止运行。 bit6: 停机故障有效 - 变频器处于故障停机状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-09	当前停机方式	0x9509	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机							
	设定说明: 显示当前生效的停机方式。 选项说明: 0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-10	减速停机/直流制动状态	0x950A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 减速停机 1: 短接制动 2: 直流制动 3: 空状态							
	设定说明: 显示当前的减速停机/直流制动状态。 选项说明: 0: 减速停机 1: 短接制动 2: 直流制动 3: 空状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

L5-15	调试软件 /APP 控制标志	0x950F	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：调试软件未控制 1：调试软件控制							
	设定说明： 显示调试软件或者 APP 是否获取了变频器控制权。 选项说明： 0：调试软件未控制 1：调试软件控制							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-17	母线电压	0x9511	0.0V~6553.5 V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变频器母线电压值，保留 1 位小数，单位为伏特(V)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-18	变频器版本	0x9512	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：CAN 版 1：保留 2~3：保留 4：Modbus 版							
	设定说明： 显示变频器版本。 选项说明： 0：CAN 版 4：Modbus 版							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-20	模块温度	0x9514	0.0°C~6553. 5°C	0.0°C	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变频器散热器模块温度，单位为°C。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
L5-21	LED 控制字	0x9515	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-	
	数值：								
		位	名称	值					
		bit0	启动	0: 无效 1: 有效					
		bit1	停机	0: 无效 1: 有效					
		bit2	点动 1	0: 无效 1: 有效					
		bit3	本地控制	0: 无效 1: 有效					
		bit4	复位	0: 无效 1: 有效					
		bit5	点动 2	0: 无效 1: 有效					
		bit6	方向切换	0: 无效 1: 有效					
		bit7	保留						
		bit8	保留						
		bit9	保留						
		bit10	保留						
		bit11	保留						
		bit12	保留						
		bit13	保留						
		bit14	保留						
		bit15	保留						
	<p>设定说明： 显示变频器 LED 操作面板的控制命令状态，可点击参数当前值查看 bit 位对应的控制字状态。0 代表命令无效，1 代表命令有效。</p> <p>选项说明： bit0: 启动 bit1: 停机 bit2: 点动 1 bit3: 本地控制 bit4: 复位 bit5: 点动 2</p>								

	bit6: 方向切换							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-22	IDS 控制字	0x9516	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	启动	0: 无效 1: 有效				
		bit		0: 无效 1: 有效				
		bit		0: 无效 1: 有效				
		bit		0: 无效 1: 有效				
		bit		0: 无效 1: 有效				
		bit		0: 无效 1: 有效				
		bit		0: 无效 1: 有效				
		bit9	保留					
		bit10	保留					
		bit11	保留					
		bit12	保留					
		bit13	保留					
	bit14	保留						
	bit15	保留						
设定说明: 显示 IDS 调试软件的控制命令状态, 可点击参数当前值查看 bit 位对应的控制字状态。0 代表命令无效, 1 代表命令有效。								
选项说明: bit0: 启动 bit:1: 停机 bit:2: 点动 1 bit:3: 点动 2								

	bit:4: 复位 bit:5: 正向 bit:6: 反向 bit:7: 辨识 bit:8: 自检							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-23	SOP 控制字	0x9517	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	启动	0: 无效 1: 有效				
		bit1	停机	0: 无效 1: 有效				
		bit2	点动 1	0: 无效 1: 有效				
		bit3	点动 2	0: 无效 1: 有效				
		bit4	复位	0: 无效 1: 有效				
		bit5	正向	0: 无效 1: 有效				
		bit6	反向	0: 无效 1: 有效				
		bit7	辨识	0: 无效 1: 有效				
		bit8	自检	0: 无效 1: 有效				
		bit9	保留					
		bit10	保留					
		bit11	保留					
		bit12	保留					
		bit13	保留					
	bit14	保留						
	bit15	保留						
设定说明： 显示 SOP-20 键盘的控制命令状态，可点击参数当前值查看 bit 位对应的控制字状态。0 代表命令无效，1 代表命令有效。								
选项说明：								

	bit0: 启动 bit1: 停机 bit2: 点动 1 bit3: 点动 2 bit4: 复位 bit5: 正向 bit6: 反向 bit7: 辨识 bit8: 自检							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-24	命令通道系统命令	0x9518	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	ON_OFF1(启停)	0: 停机 1: 运行				
		bit1	OFF2(自由停机)	0: 激活 1: 正常				
		bit2	OFF3(快速停机)	0: 激活 1: 正常				
		bit3	运行允许	0: 不允许运行 1: 允许运行				
		bit4	RFG 输出强制为 0	0: 正常 1: RFG 输出强制为 0				
		bit5	RFG 暂停	0: 正常 1: RFG 暂停				
		bit6	RFG 输入强制为 0	0: 正常 1: RFG 输入强制为 0				
		bit7	故障复位 保留	0: 无效 1: 有效				
		bit8	点动 1(JOG1)	0: 无效 1: 有效				
		bit9	点动 2(JOG2)	0: 无效 1: 有效				
	bit10	远程控制 保留	0: 无效 1: 有效					
	bit11	速度取反	0: 速度不取反 1: 速度取反					

bit12	启动信号	0: 无效 1: 有效
bit13	内部启动命令	0: 无效 1: 有效
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

显示自定义通道的命令输入状态, 可点击参数当前值查看 bit 位对应的控制字状态。

选项说明:

bit0: ON_OFF1(启停) - 显示 ON_OFF1(启停)停机命令状态。

0: 停机

1: 运行

bit1: OFF2(自由停机) - 显示 OFF2(自由停机)停机命令状态。

0: 激活

1: 正常

bit2: OFF3(快速停机) - 显示 OFF3(快速停机)停机命令状态。

0: 激活

1: 正常

bit3: 运行允许 - 显示是否允许运行。

0: 不允许运行

1: 允许运行

bit4: RFG 输出强制为 0 - 显示 RFG 输出是否强制为 0。

0: 正常

1: RFG 输出强制为 0

bit5: RFG 暂停 - 显示 RFG 是否处于暂停状态。

0: 正常

1: RFG 暂停

bit6: RFG 输入强制为 0 - 显示 RFG 输入是否强制为 0。

0: 正常

1: RFG 输入强制为 0

bit8: 点动 1(JOG1) - 显示点动 1(JOG1)命令状态。

0: 无效

1: 有效

bit9: 点动 2(JOG2) - 显示点动 2(JOG2)命令状态。

0: 无效

1: 有效

bit11: 速度取反 - 显示速度是否取反。

0: 速度不取反

1: 速度取反

bit12: 启动信号 - 显示启动信号是否有效。

0: 无效

	1: 有效 bit13: 内部启动命令 - 显示内部启动命令状态。 0: 无效 1: 有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-25	LED 命令清除标志	0x9519	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 有效							
	设定说明: 显示 LED 控制命令是否被清除。 选项说明: 0: 无效 1: 有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-26	SOP 命令清除标志	0x951A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 有效							
	设定说明: 显示 SOP 控制命令是否被清除。 选项说明: 0: 无效 1: 有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-27	IDS 命令清除标志	0x951B	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: 无效 1: 有效							
	设定说明:							

	显示 IDS 调试软件控制命令是否被清除。							
	选项说明： 0：无效 1：有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-28	端子模块命令	0x951C	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							
	位	名称	值					
	bit0	ON_OFF1(启停)	0：停机 1：运行					
	bit1	OFF2(自由停机)	0：停机 1：运行					
	bit2	OFF3(快速停机)	0：停机 1：运行					
	bit3	运行允许	0：不使能 1：使能					
	bit4	复位命令	0：不复位 1：复位					
	bit5	点动 1JOG1	0：无效 1：有效					
	bit6	点动 2JOG2	0：无效 1：有效					
	bit7	速度取反	0：不取反 1：取反					
	bit8	保留						
	bit9	保留						
	bit10	保留						
	bit11	保留						
bit12	保留							
bit13	保留							
bit14	保留							
bit15	保留							
设定说明： 显示端子控制方式最终生效的控制命令状态，可点击参数当前值查看 bit 位对应的命令状态。								
选项说明：								

	<p>bit0: ON_OFF1(启停) - 显示 ON_OFF1(启停)停机命令状态。 0: 停机 1: 运行</p> <p>bit1: OFF2(自由停机) - 显示 OFF2(自由停机)停机命令状态。 0: 激活 1: 正常</p> <p>bit2: OFF3(快速停机) - 显示 OFF3(快速停机)停机命令状态。 0: 激活 1: 正常</p> <p>bit3: 运行允许 - 显示是否允许运行。 0: 不允许运行 1: 允许运行</p> <p>bit4: 复位命令 - 显示复位命令是否有效。 0: 不复位 1: 复位</p> <p>bit5: 点动 1(JOG1) - 显示点动 1(JOG1)命令状态。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit6: 点动 2(JOG2) - 显示点动 2(JOG2)命令状态。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit7: 速度取反 - 显示速度是否取反。 0: 速度不取反 1: 速度取反</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-29	端子模块 A 输入状态	0x951D	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	ON_OFF1(启停)	0: 无效 1: 有效				
		bit1	反转运行 Rev	0: 无效 1: 有效				
		bit2	运行允许 Enable	0: 无效 1: 有效				
		bit3	复位命令 Reset	0: 无效 1: 有效				
	bit4	点动 1(JOG1)	0: 无效 1: 有效					

bit5	点动 2(JOG2)	0: 无效 1: 有效
bit6	保留	0: 无效 1: 有效
bit7	保留	0: 无效 1: 有效
bit8	端子功能输入 IN1	0: 无效 1: 有效
bit9	端子功能输入 IN2	0: 无效 1: 有效
bit10	端子功能输入 IN3	0: 无效 1: 有效
bit11	保留	
bit12	保留	
bit13	保留	
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

显示端子模块 A 的控制命令输入状态, 可点击参数当前值查看 bit 位对应的命令状态。

选项说明:

bit0: ON_OFF1(启停) - 显示 ON_OFF1(启停)命令状态。

0: 无效

1: 有效

bit1: 反转运行 Rev - 显示反转运行命令状态。

0: 无效

1: 有效

bit2: 运行允许 Enable - 显示运行允许命令状态。

0: 无效

1: 有效

bit3: 复位命令 Reset - 显示复位命令是否有效。

0: 无效

1: 有效

bit4: 点动 1(JOG1) - 显示点动 1(JOG1)命令状态。

0: 无效

1: 有效

bit5: 点动 2(JOG2) - 显示点动 2(JOG2)命令状态。

0: 无效

1: 有效

bit8: 端子功能输入 IN1 - 显示端子控制 IN1 输入是否有效。

0: 无效

	1: 有效 bit9: 端子功能输入 IN2 - 显示端子控制 IN2 输入是否有效。 0: 无效 1: 有效 bit10: 端子功能输入 IN3 - 显示端子控制 IN3 输入是否有效。 0: 无效 1: 有效							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-30	端子模块 B 输入状态	0x951E	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	ON_OFF1(启停)	0: 无效 1: 有效				
		bit1	反转运行 Rev	0: 无效 1: 有效				
		bit2	运行允许 Enable	0: 无效 1: 有效				
		bit3	复位命令 Reset	0: 无效 1: 有效				
		bit4	点动 1(JOG1)	0: 无效 1: 有效				
		bit5	点动 2(JOG2)	0: 无效 1: 有效				
		bit6	保留	0: 无效 1: 有效				
		bit7	保留	0: 无效 1: 有效				
		bit8	端子功能输入 IN1	0: 无效 1: 有效				
		bit9	端子功能输入 IN2	0: 无效 1: 有效				
		bit10	端子功能输入 IN3	0: 无效 1: 有效				
		bit11	保留					
	bit12	保留						
	bit13	保留						
	bit14	保留						

	bit15	保留						
	<p>设定说明： 显示端子模块 B 的控制命令输入状态，可点击参数当前值查看 bit 位对应的命令状态。</p> <p>选项说明：</p> <p>bit0: ON_OFF1(启停) - 显示 ON_OFF1(启停)命令状态。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit1: 反转运行 Rev - 显示反转运行命令状态。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit2: 运行允许 Enable - 显示运行允许命令状态。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit3: 复位命令 Reset - 显示复位命令是否有效。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit4: 点动 1(JOG1) - 显示点动 1(JOG1)命令状态。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit5: 点动 2(JOG2) - 显示点动 2(JOG2)命令状态。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit8: 端子功能输入 IN1 - 显示端子控制 IN1 输入是否有效。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit9: 端子功能输入 IN2 - 显示端子控制 IN2 输入是否有效。 0: 无效 1: 有效</p> <p>bit10: 端子功能输入 IN3 - 显示端子控制 IN3 输入是否有效。 0: 无效 1: 有效</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-31	运行模式(正常/点动)	0x951F	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>数值：</p> <p>0: 正常运行 1: 点动运行</p>							
	<p>设定说明： 显示当前的运行模式。</p>							

	选项说明： 0：正常运行 1：点动运行													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式						
L5-32	点动源 1/2	0x9520	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-						
	数值： 0：点动源 1 1：点动源 2													
	设定说明： 显示当前生效的点动命令来源。 选项说明： 0：点动源 1 1：点动源 2													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式						
L5-33	控制目标	0x9521	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-						
	数值： 0：速度控制 1：转矩控制 2：保留													
	设定说明： 显示电机输出的控制目标。 选项说明： 0：速度控制 1：转矩控制 2：保留													
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式						
L5-34	RFG 状态字	0x9522	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-						
	数值： <table border="1" data-bbox="316 1753 1031 1963" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 20%;">位</th> <th style="width: 40%;">名称</th> <th style="width: 40%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0-bit1</td> <td>加减速状态</td> <td> 0：预留 1：恒速 2：加速 3：减速 </td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0-bit1	加减速状态	0：预留 1：恒速 2：加速 3：减速
	位	名称	值											
bit0-bit1	加减速状态	0：预留 1：恒速 2：加速 3：减速												

bit2-bit3	加减速圆弧状态	0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段
bit4	保留	
bit5	保留	
bit6	保留	
bit7	保留	
bit8-bit9	上一拍加减速状态	0: 预留 1: 恒速 2: 加速 3: 减速
bit10-bit11	上一拍圆弧状态	0: 恒速 1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段
bit12	保留	
bit13	保留	
bit14	保留	
bit15	保留	

设定说明:

显示当前 RFG 模块当前的状态, 可点击当前参数值查看 bit 位对应的状态信息。

选项说明:

bit0-bit1: 加减速状态 - 显示当前的加减速阶段信息。

0: 预留

1: 恒速

2: 加速

3: 减速

bit2-bit3: 加减速圆弧状态 - 显示加减速圆弧的状态。

0: 恒速

1: 开始段

2: 恒加速

3: 结束段

bit8-bit9: 上一拍加减速状态 - 显示上一拍读取到的加减速阶段信息。

0: 预留

1: 恒速

2: 加速

3: 减速

bit10-bit11: 上一拍圆弧状态 - 显示上一拍的圆弧状态。

0: 恒速

	1: 开始段 2: 恒加速 3: 结束段							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-35	RFG 命令字	0x9523	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	计算使能	0: 禁止 1: 计算				
		bit1	输出强制使能	0: 禁止 1: 强制				
		bit2	计算暂停	0: 禁止 1: 暂停				
		bit3	旁路使能	0: 禁止 1: 旁路				
		bit4	保留					
		bit5	圆弧类型	0: 持续圆弧 1: 非持续圆弧				
		bit6	保留					
		bit7	保留					
		bit8	保留					
		bit9	保留					
		bit10	保留					
		bit11	保留					
		bit12	保留					
		bit13	保留					
	bit14	保留						
	bit15	保留						
设定说明： 显示当前生效的 RFG 命令，可点击当前参数值查看 bit 位对应的命令状态。								
选项说明： bit0: 计算使能 - 显示 RFG 计算使能状态。 0: 禁止 1: 计算 bit1: 输出强制使能 - 显示 RFG 是否强制输出。 0: 禁止 1: 强制								

	bit2: 计算暂停 - 显示 RFG 计算是否暂停。 0: 禁止 1: 暂停 bit3: 旁路使能 - 显示旁路使能状态。 0: 禁止 1: 旁路 bit5: 圆弧类型 - 显示 RFG 圆弧类型。 0: 持续圆弧 1: 非持续圆弧							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-38	V/f 分离时间置 0	0x9526	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 显示 V/f 分离时间置 0 命令是否生效。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-39	V/f 分离使能	0x9527	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值: 0: V/f 分离不使能 1: V/f 分离使能							
	设定说明: 显示 V/f 分离是否使能。 选项说明: 0: V/f 分离不使能 1: V/f 分离使能							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-40	AI1 原始采样值	0x9528	-32.767V~+32.767V	0.000V	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 显示 AI1 的输入电压原始值, 单位为 V。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-43	AI1 校正后采样值	0x952B	-327.67V~+327.67V	0.00V	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 显示 AI1 校正后的输入电压值, 单位为 V。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式														
L5-46	AI1 曲线输入值	0x952E	-327.67V~+327.67V	0.00V	有符号 16 位	不可更改	扩展	-														
	设定说明： 显示 AI1 电压频率曲线的输入值。																					
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式														
L5-49	AO1 输出(校正前)	0x9531	-327.67V~+327.67V	0.00V	有符号 16 位	不可更改	扩展	-														
	设定说明： 显示 AO1 自动校正前的输出值。																					
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式														
L5-51	AO1 输出(校正后)	0x9533	-32.767V~+32.767V	0.000V	有符号 16 位	不可更改	扩展	-														
	设定说明： 显示 AO1 自动校正后的输出值。																					
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式														
L5-53	HDI 输入频率	0x9535	0.00kHz~655.35kHz	0.00kHz	无符号 16 位	不可更改	扩展	-														
	设定说明： 显示 DI4 高速脉冲输入采样频率，单位为 kHz。																					
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式														
L5-56	通信给定命令字显示	0x9538	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-														
	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th>位</th> <th>名称</th> <th>值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>ON_OFF1(启停)</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>OFF2(自由停机)</td> <td>0: 无效 1: 有效</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>OFF3(快速停机)</td> <td>0: 停机 1: 运行</td> </tr> <tr> <td>bit3</td> <td>运行允许</td> <td>0: 激活 1: 正常</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	ON_OFF1(启停)	0: 无效 1: 有效	bit1	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效	bit2	OFF3(快速停机)	0: 停机 1: 运行	bit3	运行允许
位	名称	值																				
bit0	ON_OFF1(启停)	0: 无效 1: 有效																				
bit1	OFF2(自由停机)	0: 无效 1: 有效																				
bit2	OFF3(快速停机)	0: 停机 1: 运行																				
bit3	运行允许	0: 激活 1: 正常																				

	bit4	复位	0: 激活 1: 正常					
	bit5	点动 1(JOG1)	0: 无效 1: 有效					
	bit6	点动 2(JOG2)	0: 无效 1: 有效					
	bit7	速度取反	0: 速度不取反 1: 速度取反					
	bit8	保留						
	bit9	保留						
	bit10	保留						
	bit11	保留						
	bit12	保留						
	bit13	保留						
	bit14	保留						
	bit15	保留						
<p>设定说明: 显示通信控制命令的输入状态, 可点击参数当前值查看 bit 位对应的控制字状态。0 表示对应的命令无效, 1 代表有效。</p> <p>选项说明: bit0: ON_OFF1(启停) bit1: OFF2(自由停机) bit2: OFF3(快速停机) bit3: 运行允许 bit4: 复位 bit5: 点动 1(JOG1) bit6: 点动 2(JOG2) bit7: 速度取反</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-58	通信命令清除标志	0x953A	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明: 显示通信命令强制清除是否有效。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-59	RFG 性能强制使能	0x953B	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明:</p>							

	显示 RFG 性能强制使能状态标志。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
L5-61	减速时间 4 强制标志	0x953D	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-	
	设定说明： 显示减速时间是否强制切换为减速时间 4。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
L5-62	DI 立即直流 制动命令	0x953E	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-	
	设定说明： 显示 DI 端子设置的功能 32：立即直流制动命令是否有效。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
L5-63	驱动采样 DI 状态	0x953F	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-	
	数值：								
		位	名称	值					
		bit0	DI1 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit1	DI2 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit2	DI3 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit3	DI4/HDI 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit4	DI5 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平					
		bit5	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平					
	bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平						
	bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平						
	bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平						

	bit10	VDI1 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit11	VDI2 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit12	VDI3 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit13	VDI4 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit14	VDI5 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit15	VDI6 状态	0: 低电平 1: 高电平					
<p>设定说明： 显示 DI 端子驱动采样状态，0 表示端子采样为低电平，1 表示端子采样为高电平。</p> <p>选项说明： bit0: DI1 状态 bit1: DI2 状态 bit2: DI3 状态 bit3: DI4/HDI 状态 bit4: DI5 状态(MD600A) bit10: VDI1 状态 bit11: VDI2 状态 bit12: VDI3 状态 bit13: VDI4 状态 bit14: VDI5 状态 bit15: VDI6 状态</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-64	驱动输出 DI 状态	0x9540	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							
	位	名称	值					
	bit0	DI1 状态	0: 低电平 1: 高电平					
bit1	DI2 状态	0: 低电平 1: 高电平						
bit2	DI3 状态	0: 低电平 1: 高电平						

bit3	DI4/HDI 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit4	DI5 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平
bit5	保留	0: 低电平 1: 高电平
bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平
bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平
bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平
bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平
bit10	VDI1 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit11	VDI2 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit12	VDI3 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit13	VDI4 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit14	VDI5 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit15	VDI6 状态	0: 低电平 1: 高电平

设定说明:

显示 DI 端子驱动输出状态, 0 表示端子输出低电平, 1 表示端子输出高电平。

选项说明:

bit0: DI1 状态

bit1: DI2 状态

bit2: DI3 状态

bit3: DI4/HDI 状态

bit4: DI5 状态(MD600A)

bit10: VDI1 状态

bit11: VDI2 状态

bit12: VDI3 状态

bit13: VDI4 状态

bit14: VDI5 状态

	bit15: VDI6 状态							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-65	最终输出 DI 状态	0x9541	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	DI1 状态	0: 低电平 1: 高电平				
		bit1	DI2 状态	0: 低电平 1: 高电平				
		bit2	DI3 状态	0: 低电平 1: 高电平				
		bit3	DI4/HDI 状态	0: 低电平 1: 高电平				
		bit4	DI5 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平				
		bit5	保留	0: 低电平 1: 高电平				
		bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平				
		bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平				
		bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平				
		bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平				
		bit10	VDI1 状态	0: 低电平 1: 高电平				
		bit11	VDI2 状态	0: 低电平 1: 高电平				
		bit12	VDI3 状态	0: 低电平 1: 高电平				
		bit13	VDI4 状态	0: 低电平 1: 高电平				
	bit14	VDI5 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit15	VDI6 状态	0: 低电平 1: 高电平					

<p>设定说明： 显示 DI 端子的最终输出状态，0 表示端子输出低电平，1 表示端子输出高电平。</p> <p>选项说明： bit0: DI1 状态 bit1: DI2 状态 bit2: DI3 状态 bit3: DI4/HDI 状态 bit4: DI5 状态(MD600A) bit10: VDI1 状态 bit11: VDI2 状态 bit12: VDI3 状态 bit13: VDI4 状态 bit14: VDI5 状态 bit15: VDI6 状态</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-68	最终输出 DO 状态	0x9544	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							
	位	名称		值				
	bit0	RO1 状态		0: 低电平 1: 高电平				
	bit1	保留		0: 低电平 1: 高电平				
	bit2	保留		0: 低电平 1: 高电平				
	bit3	保留		0: 低电平 1: 高电平				
	bit4	DO1 状态(MD600A)		0: 低电平 1: 高电平				
	bit5	DO2 状态(MD600A)		0: 低电平 1: 高电平				
bit6	保留		0: 低电平 1: 高电平					
bit7	保留		0: 低电平 1: 高电平					
bit8	保留		0: 低电平 1: 高电平					

	bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平					
	bit10	VDO1 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit11	VDO2 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit12	VDO3 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit13	VDO4 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit14	VDO5 状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit15	VDO6 状态	0: 低电平 1: 高电平					
<p>设定说明： 显示 DO 端子的最终输出状态，0 表示端子输出低电平，1 表示端子输出高电平。</p> <p>选项说明： bit0: RO1 状态 bit4: DO1 状态(MD600A) bit5: DO2 状态(MD600A) bit10: VDO1 状态 bit11: VDO2 状态 bit12: VDO3 状态 bit13: VDO4 状态 bit14: VDO5 状态 bit15: VDO6 状态</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-69	IO 监控状态	0x9545	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值：							
		位	名称	值				
		bit0	AI1 断线超限状态	0: 未超限 1: 已超限				
		bit1	保留	0: 低电平 1: 高电平				
	bit2	AiAsDi 输出状态	0: 低电平 1: 高电平					
	bit3	HDI 输入断线状态	0: 未断线 1: 已断线					

	bit4	保留						
	bit5	保留						
	bit6	保留						
	bit7	保留						
	bit8	保留						
	bit9	保留						
	bit10	保留						
	bit11	保留						
	bit12	保留						
	bit13	保留						
	bit14	保留						
	bit15	模块温度到达		0: 未到达 1: 已到达				
<p>设定说明： 显示 IO 相关功能的监控状态。</p> <p>选项说明： bit0: AI1 断线超限状态 0: 未超限 1: 已超限 bit2: AiAsDi 输出状态 0: 低电平 1: 高电平 bit3: HDI 输入断线状态 0: 未断线 1: 已断线 bit15: 模块温度到达 0: 未到达 1: 已到达</p>								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-70	主速度显示	0x9546	-327.68Hz~ +327.67Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示设定的主速度频率，单位 Hz。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-71	辅速度显示	0x9547	-327.68Hz~ +327.67Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	扩展	-

	设定说明： 显示设定的辅速度频率，单位 Hz。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-78	映射写入数据为 32 位标记	0x954E	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示写入的数据长度是否为 32 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-79	通信外部数据低 16 位 1	0x954F	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 1 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-80	通信外部数据低 16 位 2	0x9550	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 2 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-81	通信外部数据低 16 位 3	0x9551	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 3 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-82	通信外部数据低 16 位 4	0x9552	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 4 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-83	通信外部数据低 16 位 5	0x9553	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明：							

	通信映射使能后，显示外部写入数据 5 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-84	通信外部数据低 16 位 6	0x9554	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 6 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-85	通信外部数据低 16 位 7	0x9555	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 7 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-86	通信外部数据低 16 位 8	0x9556	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 8 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-87	通信外部数据低 16 位 9	0x9557	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 9 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-88	通信外部数据低 16 位 10	0x9558	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 10 低 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-89	通信外部数据高 16 位 1	0x9559	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 1 高 16 位。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-90	通信外部数据高 16 位 2	0x955A	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 2 高 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-91	通信外部数据高 16 位 3	0x955B	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 3 高 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-92	通信外部数据高 16 位 4	0x955C	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 4 高 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-93	通信外部数据高 16 位 5	0x955D	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 5 高 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-94	通信外部数据高 16 位 6	0x955E	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 6 高 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-95	通信外部数据高 16 位 7	0x955F	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 7 高 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

L5-96	通信外部数据高 16 位 8	0x9560	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 8 高 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-97	通信外部数据高 16 位 9	0x9561	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 9 高 16 位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L5-98	通信外部数据高 16 位 10	0x9562	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 通信映射使能后，显示外部写入数据 10 高 16 位。							

L6 字连接器 2

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-00	电机额定转速	0x9600	0rpm~65535 rpm	0rpm	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机额定转速值，单位为 rpm。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-01	电机额定频率	0x9601	0.0Hz~6553.5 Hz	0.0Hz	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机额定频率值，单位为 Hz。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-02	额定电压	0x9602	0.0V~6553.5 V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明：							

	显示额定电压值，单位为 V。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-03	额定电流	0x9603	0.0A~6553.5 A	0.0A	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示额定电流值，单位为 A。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-04	额定功率	0x9604	0.00kW~655. 35kW	0.00kW	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示额定功率值，单位为 kW。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-08	转矩控制频率偏置模式	0x9608	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：双向偏置 1：单向偏置 2：超速控制模式							
	设定说明： 显示生效设定通道中，转矩模式速度极限偏置方式。 选项说明： 0:双向偏置 - 转矩双向均进行限制。 1:单向偏置 - 转矩只进行单向限制。 2:超速控制模式 - 超速时使用 PI 调整限制转矩。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-09	RFG 加减速状态	0x9609	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：预留 1：恒速段 2：加速段 3：减速段							
	设定说明：							

	显示 RFG 的加减速阶段信息。 选项说明： 0：预留 1：恒速段 2：加速段 3：减速段							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-10	RFG 圆弧状态	0x960A	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：恒速段 1：开始段 2：恒加速段 3：结束段							
	设定说明： 显示 RFG 的圆弧状态。 选项说明： 0：恒速段 1：开始段 2：恒加速段 3：结束段							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-27	根据功率相关参数小数点位数更换标志	0x961B	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示相关参数切换小数位数的判断标志。功率等级不同，此标志不同。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-33	生效的控制模式	0x9621	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：速度控制 1：转矩控制							

	2: 保留							
	设定说明: 显示当前生效的电机控制模式。 选项说明: 0: 速度控制 1: 转矩控制 2: 保留							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-35	系统主状态 字 4	0x9623	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值:							
		位	名称	值				
		bit0	零速运行(停机时无效)	0: 无效 1: 有效				
		bit1	零速(停机时有效)	0: 无效 1: 有效				
		bit2	频率水平检测 1	0: 无效 1: 有效				
		bit3	频率水平检测 2	0: 无效 1: 有效				
		bit4	保留					
		bit5	简易 PLC 循环完成	0: 无效 1: 有效				
		bit6	通信设定值	0: 无效 1: 有效				
		bit7	保留					
		bit8	电流 1 到达	0: 无效 1: 有效				
		bit9	电流 2 到达	0: 无效 1: 有效				
	bit10	零电流状态	0: 无效 1: 有效					
	bit11	输出电流超限	0: 无效 1: 有效					
	bit12	电机过载报警	0: 无效 1: 有效					

bit13	变频器过载预报警	0: 无效 1: 有效
bit14	欠压	0: 无效 1: 有效
bit15	三相缺相	0: 无效 1: 有效

设定说明:

显示系统状态字 4 的值, 可点击参数当前值查看各 bit 位对应的系统状态信息。

选项说明:

bit0: 零速运行(停机时无效) - 变频器处于零速运行状态, 停机时无效。

bit1: 零速(停机时有效) - 变频器处于零速运行状态, 停机时也有效。

bit2: 频率水平检测 1 - 运行频率高于频率检测值 1(FDT1)时有效, 当运行频率低于特定值(检测值 1 - 检测值 1 × 滞后值系数 1)时, 无效。FTD1 相关参数通过 P0-34~P0-35 设置。

bit3: 频率水平检测 2 - 运行频率高于频率检测值 2(FDT2)时有效, 当运行频率低于特定值(检测值 2 - 检测值 2 × 滞后值系数 2)时, 无效。FTD2 相关参数通过 P0-36~P0-37 设置。

bit5: 简易 PLC 循环完成 - 简易 PLC 完成一次循环运行时有效。

bit6: 通信设定值 - 变频器以通信方式设定参数值。

bit7: 保留

bit8: 电流 1 到达 - 当变频器的输出电流, 在(任意到达电流 1 ± 任意到达电流 1 宽度) × 电机额定电流范围内, bit 位有效。相关参数通过 P0-43~P0-44 设置。

bit9: 电流 2 到达 - 当变频器的输出电流, 在(任意到达电流 2 ± 任意到达电流 2 宽度) × 电机额定电流范围内, bit 位有效。相关参数通过 P0-45~P0-46 设置。

bit10: 零电流状态 - 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, bit 位有效。零电流相关参数通过 P0-47~P0-48 设置。

bit11: 输出电流超限 - 当变频器的输出电流大于输出电流超限值, 且持续时间超过输出电流超限检测延迟时间, bit 位有效。输出电流超限检测相关参数通过 P0-49~P0-50 设置。

bit12: 电机过载预报警 - 有效时变频器报警 A111.1。

bit13: 变频器过载预报警 - 有效时变频器报警 A110.1。

bit14: 欠压 - 有效时变频器报故障 E009.1。

bit15: 三相缺相 - 有效时变频器报故障 E030.1。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-36	报欠压故障标志	0x9624	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 显示母线电压欠压故障是否激活。 补充说明: 有效时变频器报 E009.1 母线欠压故障。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

L6-37	故障重启清除命令	0x9625	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：故障不重启 1：故障重启							
	设定说明： 显示故障重启命令是否有效。 选项说明： 0：故障不重启 1：故障重启 补充说明：故障重启命令是从无效变为有效时才触发重启，若当前命令不清除，则无法再次触发故障重启命令。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-40	生效的外部命令来源	0x9628	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：键盘 1：端子 2：通信 3：自定义							
	设定说明： 显示当前生效的外部命令来源。 选项说明： 0：键盘 1：端子 2：通信 3：自定义							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-46	生效载频	0x962E	0.000kHz~65.535kHz	0.000kHz	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示最终生效的载频，单位为 kHz。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L6-47	HDI 最终输	0x962F	0.00kHz~100	0.00kHz	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

	入频率		.00kHz					
	设定说明： 显示 HDI 选择来源后的最终输入频率，单位为 kHz。							

L7 字连接器 3

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
L7-61	用户负载曲线设置错误标记	0x973D	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示用户负载曲线是否设置错误，设置错误时有效。							

Lb 浮点连接器 1

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-00	AI1 输入设定比例	0x9B00	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 AI1 曲线输入标么值，100%对应 AI 曲线输入上限。							
Lb-01	MD-BP-M 电位器标么值	0x9B01	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示外引键盘电位器输入标么值，100%对应 AI 曲线输入上限。							
Lb-03	HDI 输入设定比例	0x9B03	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 HDI 曲线输入标么值，100%对应 HDI 曲线输入上限。							
Lb-05	通信速度给定标么值	0x9B05	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通信给定的目标频率标么值，100%对应电机额定频率 C4-06。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-07	正向最大频率	0x9B07	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的正向最大频率，100%对应电机额定频率 C4-06。 补充说明： 计算“正向上限频率数字设定”与“正向上限频率选择”两者最小值，如果该值在电机最小频率和电机最大频率之间，则设定通道生效的正向最大频率限幅取此值，否则取电机最大频率。							
Lb-08	正向最小频率	0x9B08	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的正向最小频率，100%对应电机额定频率 C4-06。 补充说明： 计算“电机最小频率”与“正向下限频率数字设定”两者最小值，如果该值在电机最小频率和正向最大频率之间，则设定通道生效的正向最小频率限幅取此值，否则取电机最小频率。							
Lb-09	反向最大频率	0x9B09	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的反向最大频率，100%对应电机额定频率 C4-06。 补充说明： 计算“反向上限频率数字设定”与“反向上限频率选择”两者最大值，如果该值在电机最小频率取反和电机最大频率取反之间，则设定通道生效的反向最大频率限幅取此值，否则取电机最大频率取反。							
Lb-10	反向最小频率	0x9B0A	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的反向最小频率，100%对应电机额定频率 C4-06。 补充说明： 计算“电机最小频率取反”与“反向下限频率数字设定”两者最大值，如果该值在电机最小频率取反和反向最大频率之间，则设定通道生效的反向最小频率限幅取此值，否则取电机最小频率取反。							
Lb-11	附加频率之后正向频率限幅	0x9B0B	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示主频率加上附加频率以后的正向限幅，100%对应电机额定频率 C4-06。							

	<p>补充说明： 该连接器的值为电机最大频率和正向上限频率数字设定两者最小值，用于附加频率之后频率的正向上限幅。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-12	附加频率之后反向频率限幅	0x9B0C	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示主频率加上附加频率以后的反向限幅，100%对应电机额定频率 C4-06。</p> <p>补充说明： 该连接器的值为电机最大频率取反和反向上限频率数字设定两者最大值，用于附加频率之后频率的反向上限幅。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-13	主频率	0x9B0D	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示生效的设定通道中，主频率与主频率增益系数相乘后的值，100%对应电机额定频率 C4-06。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-14	辅频率	0x9B0E	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示生效的设定通道中，辅频率与辅频率增益系数相乘后的值，100%对应电机额定频率 C4-06。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-15	通道目标频率	0x9B0F	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示生效的设定通道最终设定的目标频率，100%对应电机额定频率 C4-06。</p> <p>补充说明： 点动生效时，优先显示生效的点动频率；点动不生效时，显示主辅运算后、且经过正负 800%限幅后的目标频率。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-16	通道附加频率	0x9B10	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示生效的设定通道最终设定的附加频率，100%对应电机额定频率 C4-06。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-17	附加频率设定值	0x9B11	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示生效的设定通道，在转矩模式与速度模式下附加频率设定值，100%对应电机额定频率 C4-06。</p>							

	<p>补充说明： 如果控制方式为转矩控制，速度极限来源设置为“数字设定”，那么附加频率设定值为 0；如果速度极限来源设置为“速度通道给定”，附加频率设定值为当前通道附加频率。如果控制方式为速度控制，该连接器与通道附加频率一致。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-18	设定频率-原始	0x9B12	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示转矩控制和速度控制模式下原始的设定频率，100%对应电机额定频率 C4-06。</p> <p>补充说明： 当控制方式为转矩控制时，如果“速度极限来源”设置为数字设定，则该连接器值为速度极限数字设定；如果“速度极限来源”设置为速度通道给定，则该连接器的值为通道目标速度。当控制方式为速度控制时，则该连接器的值为通道目标速度。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-19	设定频率-限制运行处理后	0x9B13	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示限制运行后的频率设定值，100%对应电机额定频率 C4-06。</p> <p>补充说明： 非限制频率运行时，该连接器值为设定频率原始值；当发生限制频率运行时，根据“限制速度运行模式 H1-60”、“指定安全运行频率 H1-61”、“正向最大频率限制 H1-62”、“负向最大频率限制 H1-63”功能码设定，输出限制运行处理后的设定频率。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-20	设定频率-UPDOWN 后	0x9B14	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示限速处理完的频率，叠加 UPDOWN 调节量后的设定频率，100%对应电机额定频率 C4-06。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-21	设定频率-方向限幅后	0x9B15	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示叠加 UPDOWN 调节量的设定频率，经过正、负速度允许处理后的设定频率，100%对应电机额定频率 C4-06。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-22	设定频率-正负限幅后	0x9B16	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示方向限制后的设定频率，经过“正向最大频率”、“正向最小频率”、“反向最大频率”、“反向最小频率”限幅处理后的设定频率，100%对应电机额定频率 C4-06。</p> <p>补充说明： “正向最大频率”、“正向最小频率”、“反向最大频率”、“反向最小频率”的值可通过连接器 L3045~L3048 查看。</p>							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-23	设定频率-跳频后	0x9B17	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示频率限幅后的设定频率，经过跳频处理(P0-06~P0-10)后输出的频率值，100%对应电机额定频率 C4-06。							
Lb-24	设定频率-变坡后	0x9B18	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示跳频后的设定频率，经过变坡后输出的频率，100%对应电机额定频率 C4-06。							
Lb-25	点动 1 频率	0x9B19	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的设定通道中，根据点动 1 频率来源选择和点动 1 频率设定功能码设置，最终得到的点动 1 频率，100%对应电机额定频率 C4-06。							
Lb-26	点动 2 频率	0x9B1A	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的设定通道中，根据点动 2 频率来源选择和点动 2 频率设定功能码设置，最终得到的点动 2 频率，100%对应电机额定频率 C4-06。							
Lb-27	UPDOWN 偏置量	0x9B1B	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示键盘或 DI 端子进行 UPDOWN 调节时，UPDOWN 累计调节的偏置频率，100%对应电机额定频率 C4-06。							
Lb-28	UPDOWN 上限	0x9B1C	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 UPDOWN 调节的上限，100%对应电机额定频率 C4-06。 补充说明： 根据正向、反向最大最小频率，及限制运行处理后的设定频率值大小及方向，计算 UPDOWN 上下限。例如，当设定频率大于 0 时，利用正向最大最小频率，计算 UPDOWN 上限和下限。							
Lb-29	UPDOWN 下限	0x9B1D	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 UPDOWN 调节的下限，100%对应电机额定频率 C4-06。							

	<p>补充说明： 根据正向、反向最大最小频率，及限制运行处理后的设定频率值大小及方向，计算 UPDOWN 上下限。例如，当设定频率大于 0 时，利用正向最大最小频率，计算 UPDOWN 上限和下限。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-30	正向最大转矩	0x9B1E	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示生效的正向最大转矩标么值，标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。</p> <p>补充说明： 非转矩限制运行模式下，正向最大转矩为正向转矩限幅数字设定 d1-10、正向转矩限幅选择 d1-09 的最小值；转矩限制运行模式下，正向最大转矩为正向转矩限幅数字设定 d1-10、正向转矩限幅选择 d1-09、最大正向转矩限制 H1-66 的最小值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-31	反向最大转矩	0x9B1F	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示生效的反向最大转矩标么值，标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。</p> <p>补充说明： 非转矩限制运行模式下，反向最大转矩为反向转矩限幅数字设定 d1-12、反向转矩限幅选择 d1-11 的最大值；转矩限制运行模式下，反向最大转矩为反向转矩限幅数字设定 d1-12、反向转矩限幅选择 d1-11、最大负向转矩限制 H1-67 取反的最大值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-32	设定转矩	0x9B20	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示设定转矩的大小，标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。</p> <p>补充说明： 转矩给定乘以转矩增益系数后，经过最大转矩和最小转矩限幅后得到的设定转矩。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-33	附加转矩	0x9B21	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示附加转矩的大小，标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。</p> <p>补充说明： 附加转矩 1 与附加转矩 2 叠加后，经过最大转矩和最小转矩限幅后得到的附加转矩。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-34	转矩设定滤波后	0x9B22	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-

	<p>设定说明： 显示设定转矩 Lb-32 经过转矩滤波后的转矩。标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-35	目标设定转矩	0x9B23	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示目标设定转矩的数值。标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。</p> <p>补充说明： 非运行模式下，目标设定转矩为 0；运行模式下，为滤波后的转矩经过转矩加减速后的实时目标设定转矩。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-36	转矩控制速度极限	0x9B24	0.0%~6553.5%	0.0%	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示转矩控制时对应的速度极限。100%对应电机额定频率 C4-06。</p> <p>补充说明： 生效的设定通道下，转矩控制时，速度极限来源为数字设定时，转矩控制速度极限为速度极限数字设定；速度极限来源为速度通道给定时，转矩控制速度极限为通道目标频率。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-37	转矩控制频率偏置	0x9B25	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示转矩控制时生效的频率偏置量，100%对应电机额定频率 C4-06。</p> <p>补充说明： 生效的设定通道中，根据“速度极限偏置来源”、“速度极限偏置数字设定”功能码设置，得到转矩控制速度极限偏置。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-38	V/f 分离目标电压	0x9B26	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示 V/f 分离目标电压值的大小，100%对应电机额定电压 C4-03。</p> <p>补充说明： 非运行状态下或 V/f 分离模式未使能情况下，V/f 分离目标电压为 0；当运行状态下，且 V/f 分离使能(V/f 曲线类型选择 V/f 分离)，V/f 分离目标电压为 V/f 分离电压源选择、V/f 分离电压数字设定经过 V/f 电压上限幅后输出的值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-39	V/f 分离电压输出	0x9B27	0.0%~6553.5%	0.0%	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示 V/f 分离模式下的电压输出值，100%对应电机额定电压 C4-03。</p>							

	选项说明： 非运行状态下，V/f 分离电压输出为 0；运行状态下，V/f 分离电压输出为经过 V/f 分离电压加减速处理后的电压。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-40	RFG 设定输入	0x9B28	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 RFG 的原始输入值，设定频率变坡后的值作为 RFG 的输入，100%对应电机额定频率 C4-06。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-41	RFG 计算输入	0x9B29	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 RFG 开始计算时才会更新的目标输入，100%对应电机额定频率 C4-06。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-42	RFG 实际目标	0x9B2A	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 RFG 计算输入更新后经过内部逻辑处理，实际生效的输入值，100%对应电机额定频率 C4-06。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-43	RFG 计算输出	0x9B2B	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 RFG 计算输入目标经过加减速时间计算后的实时计算输出值，100%对应电机额定频率 C4-06。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-45	RFG 最终输出(额定标么)	0x9B2D	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 RFG 计算输出后的值叠附加频率后的输出，100%对应电机额定频率 C4-06。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-46	RFG 加速度	0x9B2E	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 RFG 输出频率的变化速率，即 RFG 加速度值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-47	启动频率功能 RFG 强制值	0x9B2F	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示启动频率生效保持输出时的 RFG 强制值，100%对应电机额定频率 C4-06。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-48	运行频率	0x9B30	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-

	<p>设定说明： 显示变频器输出的实时频率，也即电机控制目标频率，100%对应电机额定频率 C4-06。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-49	设定频率	0x9B31	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示经过频率范围限幅后的通道目标频率叠加通道附加频率设定值后的目标频率，100%对应电机额定频率 C4-06。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-50	AO1 输入比例	0x9B32	-3276.8%~+3276.7%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示 AO1 的输入比例，经过曲线转换得到 AO1 输出。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-52	正向上限频率选择结果	0x9B34	0.0%~6553.5%	100.0%	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示 d1-07 设定的上限值，限制正向最高运行频率，以电机额定频率标么，即电机额定频率为 100%</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-53	反向上限频率选择结果	0x9B35	-3276.8%~+3276.7%	-100.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示 d1-08 设定的上限值，限制反向最高运行频率，以电机额定频率标么，即电机额定频率为 100%。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-60	运行频率(百分比)	0x9B3C	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示电机运行的实际频率，100%对应电机额定频率 C4-06。</p> <p>补充说明： 转矩控制或者 V/f 控制下，使用反馈频率，否则使用性能生效的控制目标。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-62	输出电流(百分比)	0x9B3E	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示输出电流，100%对应电机额定电流 C4-04。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-63	输出电压(百分比)	0x9B3F	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	<p>设定说明： 显示输出电压，100%对应电机额定电压 C4-03。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

Lb-64	输出功率(百分比)	0x9B40	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示输出功率，100%对应电机额定功率 C4-01。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-65	输出转矩(百分比)	0x9B41	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示输出转矩，100%对应(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Lb-66	电机实际转速(百分比)	0x9B42	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示实际电机转速，100%对应(60×电机额定频率 C4-06)÷极对数。							

LC 浮点连接器 2

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-00	控制最终设定频率	0x9C00	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示最终输出的频率，即 RFG 输出经过软化处理后(如果软化功能使能)，得到的输出频率。100%对应电机额定频率 C4-06。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-06	控制设定转矩	0x9C06	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示矢量模式下的电机转矩设定值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-07	控制最终设定磁通	0x9C07	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示矢量模式下的电机磁通设定值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-08	设定励磁电流	0x9C08	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示矢量模式下的电机励磁电流设定值。100%对应电机额定电流 C4-04。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-09	设定力矩电流	0x9C09	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-

	设定说明： 显示矢量模式下的电机电力矩电流设定值。100%对应电机额定电流 C4-04。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-10	转子转速	0x9C0A	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示转子的实际速度，100%对应电机额定频率 C4-06。 补充说明： FVC 模式下为编码器速度，SVC 下为电机观测速度，V/f 模式下为滑差补偿前的同步频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-12	输出转矩	0x9C0C	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机的输出转矩标么值，标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-13	磁通幅值	0x9C0D	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示矢量模式下的电机磁通反馈值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-14	磁通角度	0x9C0E	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机磁通与静止坐标系的夹角。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-18	输出电压幅值	0x9C12	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机输出电压的幅值，100%对应电机额定电压 C4-03。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-20	电机实际励磁电流	0x9C14	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示矢量模式下的电机励磁电流实际值。100%对应电机额定电流 C4-04。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-21	电机实际力矩电流	0x9C15	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示矢量模式下的电机电力矩电流实际值。100%对应电机额定电流 C4-04。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

LC-22	输出电功率	0x9C16	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机的输出电功率标么值，以变频器额定功率 A3-02 为基准。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-26	IU	0x9C1A	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机的 U 相输出电流，100%对应电机额定电流 C4-04。							
LC-27	IV	0x9C1B	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机的 V 相输出电流，100%对应电机额定电流 C4-04。							
LC-28	IW	0x9C1C	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机的 W 相输出电流，100%对应电机额定电流 C4-04。							
LC-29	电机停机持续时间	0x9C1D	0.0s~6553.5s	0.0s	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机停机持续时间。							
LC-30	电机运行持续时间	0x9C1E	0.0s~6553.5s	0.0s	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机运行持续时间。							
LC-31	变频器母线电压值	0x9C1F	0.0V~6553.5V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变频器的母线电压原始值。							
LC-32	变频器过载累计	0x9C20	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变频器的过载系数，达到 100%时报变频器过载故障 E010.1。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

LC-33	电机过载累计	0x9C21	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示电机的过载系数，达到 100%时报电机过载故障 E011.1。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-36	通用 PID 输出	0x9C24	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通用 PID 的总输出。PID 相关参数通过 P2 组进行设置。							
LC-37	通用 PID 误差	0x9C25	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通用 PID 的误差输入。PID 相关参数通过 P2 组进行设置。							
LC-38	通用 PID 给定	0x9C26	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通用 PID 的给定输入。PID 相关参数通过 P2 组进行设置。							
LC-39	通用 PID 反馈	0x9C27	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通用 PID 的给定输入。PID 相关参数通过 P2 组进行设置。							
LC-40	通用 PID 比例输出	0x9C28	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通用 PID 的比例项输出。PID 相关参数通过 P2 组进行设置。							
LC-41	通用 PID 积分输出	0x9C29	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通用 PID 的积分项输出。PID 相关参数通过 P2 组进行设置。							
LC-42	通用 PID 微分输出	0x9C2A	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通用 PID 的微分项输出。PID 相关参数通过 P2 组进行设置。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

LC-47	生效载频	0x9C2F	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示最终生效的载频值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-59	监控变量 0	0x9C3B	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[0]的数值。							
LC-60	监控变量 1	0x9C3C	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[1]的数值。							
LC-61	监控变量 2	0x9C3D	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[2]的数值。							
LC-62	监控变量 3	0x9C3E	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[3]的数值。							
LC-63	监控变量 4	0x9C3F	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[4]的数值。							
LC-64	监控变量 5	0x9C40	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[5]的数值。							
LC-65	监控变量 6	0x9C41	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[6]的数值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

LC-66	监控变量 7	0x9C42	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[7]的数值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-67	监控变量 8	0x9C43	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[8]的数值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-68	监控变量 9	0x9C44	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示内部变量 gShowData[9]的数值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-77	速度环生效 Kp	0x9C4D	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示速度环生效比例系数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-78	速度环生效 Ti	0x9C4E	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示速度环生效积分系数。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-79	速度环输出	0x9C4F	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示速度环的输出值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-80	速度环 Kp 输 出	0x9C50	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示速度环的比例系数输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-81	速度环 Ti 项 输出	0x9C51	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示速度环的积分系数输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

LC-82	正向转矩限幅	0x9C52	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的正向最大转矩标么值，标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。 补充说明： 非转矩限制运行模式下，正向最大转矩为正向转矩限幅数字设定 d1-10、正向转矩限幅选择 d1-09 的最小值；转矩限制运行模式下，正向最大转矩为正向转矩限幅数字设定 d1-10、正向转矩限幅选择 d1-09、最大正向转矩限制 H1-66 的最小值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-83	反向转矩限幅	0x9C53	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的反向最大转矩标么值，标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。 补充说明： 非转矩限制运行模式下，反向最大转矩为反向转矩限幅数字设定 d1-12、反向转矩限幅选择 d1-11 的最大值；转矩限制运行模式下，反向最大转矩为反向转矩限幅数字设定 d1-12、反向转矩限幅选择 d1-11、最大负向转矩限制 H1-67 取反的最大值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-84	力矩电流正向限幅	0x9C54	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的正向最大力矩电流，标么值为电机额定电流 C4-04。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-85	力矩电流反向限幅	0x9C55	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示生效的反向最大力矩电流，标么值为电机额定电流 C4-04。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-86	不限幅速度环输出	0x9C56	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示未限幅的速度环输出值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-87	转矩前馈输出	0x9C57	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示转矩前馈输出，标么转矩基值=(电机额定功率×60)÷(2PI×电机额定转速)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-88	负载观测转矩	0x9C58	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-

	设定说明： 显示负载测得的转矩大小，标么转矩基值= $(\text{电机额定功率} \times 60) \div (2\text{PI} \times \text{电机额定转速})$ 。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-89	总附加转矩	0x9C59	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示附加转矩的大小，标么转矩基值= $(\text{电机额定功率} \times 60) \div (2\text{PI} \times \text{电机额定转速})$ 。 补充说明： 附加转矩 1 与附加转矩 2 叠加后，经过最大转矩和最小转矩限幅后得到的附加转矩。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-92	变量连接器查看输出 1	0x9C5C	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变量连接器查看输出值 1。 补充说明： 变量连接器 1 内部参数索引由 Ab-48 设置，变量为浮点数则在此连接器显示。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-93	变量连接器查看输出 2	0x9C5D	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变量连接器查看输出值 2。 补充说明： 变量连接器 2 内部参数索引由 Ab-49 设置，变量为浮点数则在此连接器显示。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-94	变量连接器查看输出 3	0x9C5E	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变量连接器查看输出值 3。 补充说明： 变量连接器 3 内部参数索引由 Ab-50 设置，变量为浮点数则在此连接器显示。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-95	变量连接器查看输出 4	0x9C5F	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变量连接器查看输出值 4。 补充说明： 变量连接器 4 内部参数索引由 Ab-51 设置，变量为浮点数则在此连接器显示。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
LC-96	变量连接器 查看输出 5	0x9C60	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变量连接器查看输出值 5。 补充说明： 变量连接器 5 内部参数索引由 Ab-52 设置，变量为浮点数则在此连接器显示。							
LC-97	变量连接器 查看输出 6	0x9C61	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变量连接器查看输出值 6。 补充说明： 变量连接器 6 内部参数索引由 Ab-53 设置，变量为浮点数则在此连接器显示。							
LC-98	变量连接器 查看输出 7	0x9C62	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变量连接器查看输出值 7。 补充说明： 变量连接器 7 内部参数索引由 Ab-54 设置，变量为浮点数则在此连接器显示。							
LC-99	变量连接器 查看输出 8	0x9C63	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示变量连接器查看输出值 8。 补充说明： 变量连接器 8 内部参数索引由 Ab-55 设置，变量为浮点数则在此连接器显示。							

Ld 浮点连接器 3

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-48	多段给定选 择输出	0x9D30	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当前选择的多段值对应的输出。							

Ld-49	多段设定值 0 输出	0x9D31	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 0 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-50	多段设定值 1 输出	0x9D32	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 1 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-51	多段设定值 2 输出	0x9D33	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 2 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-52	多段设定值 3 输出	0x9D34	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 3 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-53	多段设定值 4 输出	0x9D35	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 4 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-54	多段设定值 5 输出	0x9D36	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 5 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-55	多段设定值 6 输出	0x9D37	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 6 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-56	多段设定值 7 输出	0x9D38	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 7 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

Ld-57	多段设定值 8 输出	0x9D39	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 8 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-58	多段设定值 9 输出	0x9D3A	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 9 对应的输出。							
Ld-59	多段设定值 10 输出	0x9D3B	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 10 对应的输出。							
Ld-60	多段设定值 11 输出	0x9D3C	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 11 对应的输出。							
Ld-61	多段设定值 12 输出	0x9D3D	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 12 对应的输出。							
Ld-62	多段设定值 13 输出	0x9D3E	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 13 对应的输出。							
Ld-63	多段设定值 14 输出	0x9D3F	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 14 对应的输出。							
Ld-64	多段设定值 15 输出	0x9D40	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示多段值 15 对应的输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

Ld-89	通信写入 AO1 值百分比	0x9D59	0.0%~6553.5 %	0.0%	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示通信写入的 AO 曲线输入标么值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-92	基于最大 1000A 标么 的电流值	0x9D5C	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示基于最大 1000A 标么的电流值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-93	基于最大 1000V 标么 的电压值	0x9D5D	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示基于最大 1000V 标么的电压值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-94	AO 输出转矩 绝对值输出	0x9D5E	0.0%~6553.5 %	0.0%	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 AO 输出转矩值的绝对值输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-95	AO 输出转矩 - 200.0%~200. 0%	0x9D5F	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 AO 输出的转矩值，转矩范围-200.0%~200.0%。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-96	简易 PLC 目 标速度	0x9D60	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示简易 PLC 当前步骤设定频率标么后的值，标么基值为电机额定频率 C4-06。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-98	PID 反转截止 输出	0x9D62	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示 PID 反转截止最高输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
Ld-99	通信给定	0x9D63	0.0%~6553.5	0.0%	有符号 16 位	不可更改	扩展	-

			%					
<p>设定说明： 显示往通信地址 0x1000H、7310H 写入的数值大小。</p> <p>补充说明： 通信给定主要用于频率源、转矩上限源、V/f 分离电压源、PID 给定源、PID 反馈源等选择为通信给定时的给定数据，该地址写入参数属性通过功能码 n0-13、n0-14 切换。</p>								

U 常用监视参数

U0 常用监视参数 0

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-00	运行频率	0x7000	0.00Hz~600.00Hz	0.00Hz	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示变频器的运行频率的绝对值，单位为赫兹(Hz)。</p>							
U0-01	设定频率	0x7001	0.00Hz~600.00Hz	0.00Hz	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示变频器的设定频率的绝对值，单位为赫兹(Hz)。</p>							
U0-02	母线电压	0x7002	0.0V~6553.5V	0.0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示变频器母线电压值，单位为伏特(V)。</p>							
U0-03	输出电压	0x7003	0V~65535V	0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示运行时变频器输出电压值，单位为伏特(V)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式

U0-04	输出电流	0x7004	0.00A~655.3 5A	0.00A	无符号 16 位	不可更改	标准	-																											
	设定说明： 显示运行时变频器输出电流值，单位为安培(A)。																																		
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																											
U0-05	输出功率	0x7005	-3276.8kW~ +3276.7kW	0.0kW	有符号 16 位	不可更改	标准	-																											
	设定说明： 显示运行时变频器输出功率值，单位为千瓦(kW)。																																		
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																											
U0-06	输出转矩	0x7006	-3276.8%~+ 3276.7%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-																											
	设定说明： 显示运行时变频器输出转矩值，单位为百分比，百分比基数是电机额定转矩。																																		
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式																											
U0-07	DI 输入状态	0x7007	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-																											
	数值： <table border="1" style="width: 100%; border-collapse: collapse;"> <thead> <tr> <th style="width: 15%;">位</th> <th style="width: 45%;">名称</th> <th style="width: 40%;">值</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>bit0</td> <td>DI1 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit1</td> <td>DI2 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit2</td> <td>DI3 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit3</td> <td>DI4/HDI 状态</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit4</td> <td>DI5 状态(MD600A)</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit5</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit6</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> <tr> <td>bit7</td> <td>保留</td> <td>0: 低电平 1: 高电平</td> </tr> </tbody> </table>								位	名称	值	bit0	DI1 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit1	DI2 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit2	DI3 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit3	DI4/HDI 状态	0: 低电平 1: 高电平	bit4	DI5 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平	bit5	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平	bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平
	位	名称	值																																
	bit0	DI1 状态	0: 低电平 1: 高电平																																
	bit1	DI2 状态	0: 低电平 1: 高电平																																
	bit2	DI3 状态	0: 低电平 1: 高电平																																
	bit3	DI4/HDI 状态	0: 低电平 1: 高电平																																
	bit4	DI5 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平																																
	bit5	保留	0: 低电平 1: 高电平																																
	bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平																																
bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平																																	

bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平
bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平
bit10	VDI1 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit11	VDI2 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit12	VDI3 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit13	VDI4 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit14	VDI5 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit15	VDI6 状态	0: 低电平 1: 高电平

设定说明:

显示当前 DI 端子输入状态值。转化为二进制数据后，每个 bit 位对应一个 DI 输入信号。

选项说明:

bit0: DI1 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit1: DI2 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit2: DI3 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit3: DI4 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit4: DI5 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit10: VDI1 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit11: VDI2 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

	bit12: VDI3 状态 0: 低电平 - 输入为低电平信号。 1: 高电平 - 输入为高电平信号。 bit13: VDI4 状态 0: 低电平 - 输入为低电平信号。 1: 高电平 - 输入为高电平信号。 bit14: VDI5 状态 0: 低电平 - 输入为低电平信号。 1: 高电平 - 输入为高电平信号。 bit15: VDI6 状态 0: 低电平 - 输入为低电平信号。 1: 高电平 - 输入为高电平信号。								
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式	
U0-08	DO 输出状态	0x7008	见“数值”	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-	
	数值:								
		位	名称	值					
		bit0	RO1 状态	0: 低电平 1: 高电平					
		bit1	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit2	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit3	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit4	DO1 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平					
		bit5	DO2 状态(MD600A)	0: 低电平 1: 高电平					
		bit6	保留	0: 低电平 1: 高电平					
		bit7	保留	0: 低电平 1: 高电平					
	bit8	保留	0: 低电平 1: 高电平						
	bit9	保留	0: 低电平 1: 高电平						
	bit10	VDO1 状态	0: 低电平 1: 高电平						

bit11	VDO2 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit12	VDO3 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit13	VDO4 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit14	VDO5 状态	0: 低电平 1: 高电平
bit15	VDO6 状态	0: 低电平 1: 高电平

设定说明:

显示当前 DO 端子输出状态值。转化为二进制数据后, 每个 bit 位对应一个 DO 输出信号。

选项说明:

bit0: RO1 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit4: DO1 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit4: DO2 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit10: VDO1 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit11: VDO2 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit12: VDO3 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit13: VDO4 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit14: VDO5 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

bit15: VDO6 状态

0: 低电平 - 输入为低电平信号。

1: 高电平 - 输入为高电平信号。

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-09	AI1 电压	0x7009	-10.57V~+1 0.57V	0.00V	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 AI1 的采样数据，单位为伏特(V)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-14	负载速度显示	0x700E	0rpm~65535 rpm	0rpm	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示负载目标转速，受 A0-12 负载速度显示小数点设置影响，单位为转速(rpm)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-15	PID 设定	0x700F	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示过程 PID 的设定值，单位为 1，其计算公式：PID 设定 = P2-02(PID 给定 百分比) × P2-05(PID 给定反馈量程)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-16	PID 反馈	0x7010	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示过程 PID 的反馈值，单位为 1，其计算方式：PID 反馈 = P2-04(PID 反馈百分比) × P2-05(PID 给定反馈量程)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-17	PLC 阶段	0x7011	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示简易 PLC 运行的阶段，一共 16 段。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-18	HDI 输入脉冲频率	0x7012	0.00kHz~20. 00kHz	0.00kHz	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当 HDI 功能使能后，DI4 高速脉冲采样频率，最小单位为 0.01kHz。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-19	电机实际频率	0x7013	-327.68Hz~ +327.67Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明：							

	显示电机实际运行的频率，单位为赫兹(Hz)，受 A0-12 负载速度显示小数点设置影响。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-20	定时剩余运行时间	0x7014	0.0min~655 3.5min	0.0min	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示定时运行时，剩余的运行时间，单位为分钟(min)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-21	AI1 校正前电压	0x7015	-10.570V~+ 10.570V	0.000V	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 AI1 输入采样电压的实际值，单位为伏特(V)。 补充说明： 实际使用的电压经过了线性校正，使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 U0-09。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-24	电机实际转速	0x7018	0rpm~65535 rpm	0rpm	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示电机实际反馈的速度，单位为转速(rpm)，受 A0-12 负载速度显示小数点设置影响。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-25	当前上电时间	0x7019	0min~65535 min	0min	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示变频器当前上电时间，单位为分钟(min)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-26	本次运行时间	0x701A	0.0min~655 3.5min	0.0min	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前运行计时时间，单位为分钟(min)，最大计时到 6553.5min，停止计时。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-27	HDI 输入脉冲频率	0x701B	0Hz~20000H z	0Hz	无符号 16 位	不可更改	标准	-

	<p>设定说明： 显示当 HDI 功能使能后，DI4 高速脉冲采样频率，与 U0-18 为同一数据，但是显示单位不同，单位为赫兹(Hz)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-28	通信设定值	0x701C	-327.68%~+327.67%	0.00%	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示通过通信地址 0x1000 写入的数据。</p> <p>补充说明： 百分比基数根据地址 0x1000 的设定值作用决定。该值的单位通过 n0-13 切换。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-30	主频率设定值	0x701E	-327.68Hz~+327.67Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示主频率的设定值，单位为赫兹(Hz)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-31	辅频率设定值	0x701F	-327.68Hz~+327.67Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示辅频率的设定值，单位为赫兹(Hz)。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-35	目标转矩	0x7023	-200.0%~+200.0%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示转矩模式下的转矩设定，单位为百分比，100%对应 A2-06 标么转矩基值。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-37	功率因素角度	0x7025	-3276.8°~+3276.7°	0.0°	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示当前运行的功率因数角度。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-39	V/f 分离目标电压	0x7027	0V~65535V	0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-

	设定说明： 显示运行在 V/f 分离状态时，目标输出电压的值，单位为伏特(V)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-40	V/f 分离输出电压	0x7028	0V~65535V	0V	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示运行在 V/f 分离状态时，当前实际输出电压的值，单位为伏特(V)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-45	故障码	0x702D	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前发生的故障码。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-46	轻故障码	0x702E	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前发生的轻故障码。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-47	警告码	0x702F	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前发生的警告码。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-48	提示码	0x7030	0.0~6553.5	0.0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前发生的提示码。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-49	风扇设定转速显示	0x7031	0rpm~65535rpm	0rpm	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示风扇生效运行时的设定转速，单位为转速(rpm)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-50	风扇实时转速	0x7032	-32768rpm~+32767rpm	0rpm	有符号 16 位	不可更改	扩展	-

	设定说明： 显示风扇反馈的实际转速，单位为转速(rpm)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-51	简易 UPDOWN 输出	0x7033	-327.68Hz~ +327.67Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示当 UPDOWN 使能后的偏置频率，单位为赫兹(Hz)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-52	风扇初始化 标志	0x7034	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示风扇上电初始化是否完成。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-56	MD-BP-M 电 位器输出标 么值	0x7038	0.00%~655.3 5%	0.00%	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 MD-BP-M 电位器电压频率曲线的输出值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-57	MD-BP-M 电 位器电压	0x7039	-10.57V~+1 0.57V	0.00V	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 MD-BP-M 电位器最终电压值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-59	设定频率(百 分比)	0x703B	-3276.8%~+ 3276.7%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示变频器当前设定的频率标么值，单位为百分比，100%对应电机额定频率							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-60	运行频率(百 分比)	0x703C	-3276.8%~+ 3276.7%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-

	设定说明： 显示变频器实际运行的频率标么值，单位为百分比，100%对应电机额定频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-61	变频器状态 1	0x703D	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值： 1：正转 2：反转 3：停机 4：辨识 5：故障							
	设定说明： 显示当前变频器状态 1。 选项说明： 1：正转 - 表示变频器处于正转的状态。 2：反转 - 表示变频器处于反转的状态。 3：停机 - 表示变频器处于停机的状态。 4：辨识 - 表示变频器处于辨识的状态。 5：故障 - 表示变频器处于故障的状态。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-65	转矩上限	0x7041	-2000.0%~+2000.0%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 转矩上限标么值							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-68	变频器状态 2	0x7044	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前变频器状态 2。 选项说明： bit0：运行状态 0：停机 - 表示变频器处于停机状态。 1：运行 - 表示变频器处于运行状态。 bit1：正反转状态 0：正转 - 表示变频器处于正转状态。 1：反转 - 表示变频器处于反转状态。 bit2：变频器是否故障 0：无故障 - 变频器无故障。 1：故障 - 变频器有故障。							

	bit3: 频率是否到达预设 0: 未达到 - 变频器未达到预设速度。 1: 到达 - 变频器到达预设速度。 bit4~bit7: 保留 bit8~ bit15: 故障主码, 请查阅具体故障说明。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-69	电机实际频率(有符号)	0x7045	-327.67Hz~ +327.67Hz	0.00Hz	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示变频器运行频率, 有符号数据, 受 A0-12 负载速度显示小数点设置影响。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-70	电机实际转速(有符号)	0x7046	-32768rpm~ +32767rpm	0rpm	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示实际运行速度, 有符号数据, 代表正反方向, 单位为转速(rpm)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-71	输出电流(1位小数)	0x7047	0.0A~6553.5 A	0.0A	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示运行时变频器输出电流值, 小数位数固定为 1 位, 单位为安培(A)。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-75	电机实际频率(无符号)	0x704B	0.00Hz~655. 35Hz	0.00Hz	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示变频器运行频率, 无符号数据, 受 A0-11 频率小数点设置影响。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-76	累计耗电量低位	0x704C	0.0kWh~655 3.5kWh	0.0kWh	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明: 显示变频器累计耗电量的低位。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U0-77	累计耗电量高位	0x704D	0kWh~65535 kWh	0kWh	无符号 16 位	不可更改	扩展	-

	设定说明： 显示变频器累计耗电量的高位。
--	-------------------------

U2 常用监视参数 2

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-01	当前控制通道	0x7201	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值： 0：控制通道 1 1：控制通道 2							
	设定说明： 显示当前生效的目标控制通道。 选项说明： 0：控制通道 1 1：控制通道 2							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-02	当前设定通道	0x7202	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值： 0：设定通道 1 1：设定通道 2							
	设定说明： 显示当前生效的设定值通道。 选项说明： 0：设定通道 1 1：设定通道 2							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-03	跳频标志位	0x7203	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示跳频观测生效的标志位。 选项说明： 1：跳跃频率 1 有效 2：跳跃频率 2 有效 4：跳跃频率 3 有效 8：跳跃频率 4 有效							

	补充说明，前提是跳频功能使能，否则标志位都为 0。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-04	本地远程	0x7204	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	数值： 0：远程 1：本地 设定说明： 当前生效的控制命令的状态。 选项说明： 0：远程 1：本地							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-05	当前多段值选择段	0x7205	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前选择生效的多段值段。 补充说明： 变频器提供 b8-03~b8-06 共 4 个多段值端子，组合成 16 个状态，这 16 个状态对应这 16 个频率设定值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-06	当前多段值生效值	0x7206	-3276.7%~+3276.7%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示选择生效的多段值段的生效值。 补充说明：由 U2-06 当前选择生效的多段值段决定，该频率设定值是以相对额定频率的百分比计算，不是频率数值，100% 对应电机额定频率。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-08	断电时间显示	0x7208	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示断电所需要的时间							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-13	故障和限制等级查看	0x720D	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	数值： 0：无效值 1：自由停机 2：最大能力停机 8：减速停机 512：限制运行 1024：警告							

	4: 快速停机 2048: 提示																						
	<p>设定说明: 显示当前故障的保护动作选择。</p> <p>选项说明: 1: 自由停机 2: 最大能力停机 4: 快速停机 8: 减速停机 512: 限制运行 1024: 警告 2048: 提示</p> <p>补充说明: 例如变频器当前发生异常, 如果 U2-25 显示 1024, 表示该故障的保护动作选择面板上显示警告。</p>																						
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式															
U2-14	故障自动复位和重启步骤查看	0x720E	见“数值”	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-															
	<p>数值:</p> <table style="width: 100%; border: none;"> <tr> <td style="width: 33%;">0: 故障自动复位初始化</td> <td style="width: 33%;">5: 故障返回操作</td> <td style="width: 33%;">9: 重启</td> </tr> <tr> <td>1: 故障自动复位使能确认</td> <td>6: 故障等待操作</td> <td>10: 重启后等待运行</td> </tr> <tr> <td>2: 获取故障自动复位次数</td> <td>7: 检查故障</td> <td>11: 故障取消</td> </tr> <tr> <td>3: 故障自动复位间隔时间</td> <td>8: 运行等待</td> <td>12: 自动复位失败</td> </tr> <tr> <td>4: 故障自动复位间隔时间计数</td> <td></td> <td></td> </tr> </table>								0: 故障自动复位初始化	5: 故障返回操作	9: 重启	1: 故障自动复位使能确认	6: 故障等待操作	10: 重启后等待运行	2: 获取故障自动复位次数	7: 检查故障	11: 故障取消	3: 故障自动复位间隔时间	8: 运行等待	12: 自动复位失败	4: 故障自动复位间隔时间计数		
	0: 故障自动复位初始化	5: 故障返回操作	9: 重启																				
1: 故障自动复位使能确认	6: 故障等待操作	10: 重启后等待运行																					
2: 获取故障自动复位次数	7: 检查故障	11: 故障取消																					
3: 故障自动复位间隔时间	8: 运行等待	12: 自动复位失败																					
4: 故障自动复位间隔时间计数																							
<p>设定说明: 显示故障自动复位和重启执行步骤。</p> <p>选项说明: 0: 故障自动复位初始化 1: 故障自动复位使能确认 2: 获取故障自动复位次数 3: 故障自动复位间隔时间 4: 故障自动复位间隔时间计数 5: 故障返回操作 6: 故障等待操作 7: 检查故障 8: 运行等待 9: 重启 10: 重启后等待运行 11: 故障取消 12: 自动复位失败</p>																							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-23	参数设置异常提示	0x7217	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示更新功能码错误设置提示。其中： 0：无异常 1：预留 2：预留 3：预留 4：预留 5：预留 6：预留 7：预留 8：预留 9：预留 10：多点曲线设定异常 11：用户负载曲线设定异常							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-24	宏参数备份异常提示	0x7218	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示备份参数个数超过数量上限时该标志位置位，同时报警告 A032.7。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-25	定时功能运行剩余时间查看	0x7219	0.0min~655 3.5min	0.0min	无符号 16 位	不可更改	扩展	-
	设定说明： 显示定时运行时，剩余的运行时间。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-63	通信警告标志	0x723F	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前通信是否有产生警告信息。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-68	模块温度	0x7244	0.0°C~6553. 5°C	0.0°C	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示变频器散热器模块温度，单位为°C。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-69	AI1 输入设定比例	0x7245	0.0%~6553.5 %	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明：							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
	显示 AI1 曲线输入标么值，100%对应 AI 曲线输入上限。							
U2-72	HDI 输入设定比例	0x7248	0.0%~6553.5%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 HDI 曲线输入标么值，100%对应 HDI 曲线输入上限。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-73	AO1 输入比例	0x7249	-3276.8%~+3276.7%	0.0%	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 AO1 的输入比例，经过曲线转换得到 AO1 输出。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-75	AO1 输出(校正前)	0x724B	-327.67V~+327.67V	0.00V	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 AO1 自动校正前的输出值。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U2-77	AO1 输出(校正后)	0x724D	-32.767V~+32.767V	0.000V	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 AO1 自动校正后的输出值。							

U3 常用监视参数 3

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-00	LCD 命令字	0x7300	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示当前 LCD 命令字。							
	选项说明： 1: 正转 2: 反转 3: 点动 1 4: 点动 2 5: 故障复位 6: 停机命令 补充说明：U3-00 总是显示 A5A5，表示无效数据，用于无效命令，无法显示上位机数据。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-01	远程呼叫	0x7301	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-

	设定说明： 显示 SOP-20 Loc/Rem 按键功能地址。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-02	IDS 命令字	0x7302	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 IDS 的控制命令字。 选项说明： 1: 启动 2: 停机 3: 点动 1 4: 点动 2 5: 故障复位 6: 正向 7: 反向 8: 辨识 9: 自检 补充说明：U3-02 总是显示 A5A5，表示无效数据，用于无效命令，无法显示上位机数据。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-03	调试软件获取控制权限命令	0x7303	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示调试软件控制权限写入是否成功。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-07	LED 控制字	0x7307	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示 LED 操作面板的命令控制字。 选项说明： 1: 运行 2: 停机 3: 点动 1 4: 本地 5: 故障复位 6: 点动 2 7: 方向转换							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-08	调试软件控制字	0x7308	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明：							

	<p>显示调试软件的命令控制字。</p> <p>选项说明： 1: 正转 2: 反转 3: 点动 1 4: 点动 2 5: 故障复位 6: 停机命令</p> <p>补充说明：U3-08 总是显示 A5A5，表示无效数据，用于无效命令，无法显示上位机数据。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-09	SOP 控制字	0x7309	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示 SOP-20 的命令控制字。</p> <p>选项说明： 1: 启动 2: 停机 3: 点动 1 4: 点动 2 5: 故障复位 6: 正向 7: 反向 8: 辨识 9: 自检</p> <p>补充说明：U3-09 总是显示 A5A5，表示无效数据，用于无效命令，无法显示上位机数据。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-16	通信速度设定值 2(0x7310)	0x7310	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示通过地址 0x7310 写入的速度值，单位为 Hz，小数位数由 n0-14 设定速度选择影响。</p>							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-17	通信设定控制字 2(0x7311)	0x7311	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	<p>设定说明： 显示通信设定控制字 2。</p> <p>选项说明：</p>							

	0: 按停机方式停机 1: 正转运行 2: 反转运行 3: 点动 1 4: 点动 2 5: 自由停机 6: 按停机方式停机 7: 故障复位 8: 紧急停机 补充说明: U3-17 总是显示 A5A5, 表示无效数据, 用于无效命令, 无法显示上位机数据。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-18	DO 状态设置 (DO 端子功能选项: 通信设定)	0x7312	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示通过通信更改该值控制 DO 输出。 补充说明: 通过通信更改 DO 输出电平信号, 与 E1-02 DO 输出功能选择 20: 通信设定功能类似。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-19	AO1 输出给定(AO1 端子功能选项: 通信设定)	0x7313	0%~65535%	0%	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示通过通信更改该值控制 AO 输出。 补充说明: 通过通信更改 AO 输出电平信号, 与 E3-00 AO 输出功能选择 12: 通信设定功能类似。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-23	通信速度设定数值 1 监控(0x1000)	0x7317	-32768~+32767	0	有符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示通过地址 0x1000 写入速度值, 单位为 Hz, 小数位数由 n0-13 设定速度选择影响。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-28	通信状态字	0x731C	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示通信设定的变频器状态字。 选项说明: 1: 正转							

	2: 反转 3: 停机 4: 辨识 5: 故障							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-33	通信设定控制字 1(0x7321)	0x7321	0x0~0xFFFF	0x0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示通信设定控制字 1。 选项如下: bit0: ON_OFF1(启停), 0 停机 0->1 运行 bit1: OFF2(自由停机), 0 停机 bit2: OFF3(快速停机), 0 停机 bit3: 运行允许, 1 使能 bit4: 复位命令, 1 复位 bit5: 点动 JOG1, 1 有效 bit6: 点动 JOG2, 1 有效 bit7: 速度取反, 1 取反 补充说明: U3-33 总是显示 A5A5, 表示无效数据, 用于无效命令, 无法显示上位机数据。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-50	故障主码读取	0x7332	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示轻故障主码。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-51	故障子码读取	0x7333	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示轻故障子码。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-52	轻故障主码读取	0x7334	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示轻故障主码。							
参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-53	轻故障子码读取	0x7335	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明: 显示轻故障子码。							

参数	参数名称	通信地址	设定范围	默认值	数据类型	更改方式	用户权限	生效方式
U3-54	警告主码读取	0x7336	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示警告主码。							
U3-55	警告子码读取	0x7337	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示警告子码。							
U3-56	提示主码读取	0x7338	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示提示主码。							
U3-57	提示子码读取	0x7339	0~65535	0	无符号 16 位	不可更改	标准	-
	设定说明： 显示提示子码。							

2 故障码一览表

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
E002.1	硬件过流	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 592 页
E002.2	软件过流	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 594 页
E005.1	母线过电压	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 596 页
E008.1	接触器动作频繁	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 598 页
E009.1	欠压故障	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 598 页
E009.3	预驱动超时	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 599 页
E010.1	变频器过载	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 599 页
E011.1	电机过载	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 602 页
E012.1 / A012.1 / L012.1 / N012.1	输入缺相	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 603 页
E013.1	U 相缺相	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 604 页
E013.2	V 相缺相	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 605 页
E013.3	W 相缺相	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 605 页
E014.1	变频器过温	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 606 页
E015.1 / A015.1 / L015.1 / N015.1	外部故障 1	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告	0: 自由停机	是	第 606 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		14: 提示 15: 忽略			
E015.2 / A015.2 / L015.2 / N015.2	外部故障 2	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 607 页
E018.1	电流检测回路故障	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 607 页
E019.1	电机参数辨识超时	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 608 页
E019.2	电机参数辨识中断	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 608 页
E019.4	反电动势辨识异常	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 608 页
E019.3	辨识过程中过电流	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 609 页
E019.5	电机类型错误	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 609 页
E019.6	电流采样相间增益偏差辨识异常	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 609 页
E019.7	空载电流辨识超限	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 610 页
E021.1	EEPROM 不间断操作超时	0: 自由停机 2: 快速停机 3: 减速停机	0: 自由停机	是	第 610 页
E021.2	EEPROM 读故障	0: 自由停机 2: 快速停机 3: 减速停机	0: 自由停机	是	第 610 页
E021.3	EEPROM 写故障	0: 自由停机 2: 快速停机 3: 减速停机	0: 自由停机	是	第 611 页
E021.4	EEPROM 在 1S 内读写次数超过设定	0: 自由停机 2: 快速停机 3: 减速停机	0: 自由停机	是	第 611 页
E021.5	EEPROM 缓存超限	0: 自由停机 2: 快速停机 3: 减速停机	0: 自由停机	是	第 612 页
E023.1	变频器输出对地短路故障	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 612 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
E026.1 / A026.1 / L026.1 / N026.1	运行时间到达	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 612 页
E027.1 / A027.1 / L027.1 / N027.1	用户自定义故障 1	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 613 页
E027.2 / A027.2 / L027.2 / N027.2	用户自定义故障 2	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 614 页
E027.3 / A027.3 / L027.3 / N027.3	用户自定义故障 3	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行	0: 自由停机	是	第 614 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略			
E027.4 / A027.4 / L027.4 / N027.4	用户自定义故障 4	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 615 页
E027.5 / A027.5 / L027.5 / N027.5	用户自定义故障 5	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 616 页
E027.6 / A027.6 / L027.6 / N027.6	用户自定义故障 6	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 617 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
E027.7 / A027.7 / L027.7 / N027.7	用户自定义故障 7	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 617 页
E027.8 / A027.8 / L027.8 / N027.8	用户自定义故障 8	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 618 页
E028.1 / A028.1 / L028.1 / N028.1	用户自定义警告 1	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 619 页
E028.2 / A028.2 / L028.2 / N028.2	用户自定义警告 2	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行	13: 显示警告	是	第 619 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略			
E028.3 / A028.3 / L028.3 / N028.3	用户自定义警告 3	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 620 页
E028.4 / A028.4 / L028.4 / N028.4	用户自定义警告 4	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 621 页
E028.5 / A028.5 / L028.5 / N028.5	用户自定义警告 5	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 621 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
E028.6 / A028.6 / L028.6 / N028.6	用户自定义警告 6	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 622 页
E028.7 / A028.7 / L028.7 / N028.7	用户自定义警告 7	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 623 页
E028.8 / A028.8 / L028.8 / N028.8	用户自定义警告 8	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 623 页
E029.1 / A029.1 / L029.1 / N029.1	累计上电时间到达	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行	13: 显示警告	是	第 624 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略			
E030.1 / A030.1 / L030.1 / N030.1	输出缺三相故障	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 625 页
E031.1 / A031.1 / L031.1 / N031.1	运行 PID 时 PID 反馈丢失	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 625 页
E032.1 / A032.1 / L032.1 / N032.1	参数复位异常	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 626 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
E032.2 / A032.2 / L032.2 / N032.2	参数备份异常	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 627 页
E032.3 / A032.3 / L032.3 / N032.3	参数断电异常	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 627 页
E032.4 / A032.4 / L032.4 / N032.4	参数设置错误	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 628 页
E032.6 / A032.6 / L032.6 / N032.6	参数上电校验异常	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行	13: 显示警告	是	第 628 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略			
E032.7 / A032.7 / L032.7 / N032.7	参数备份无效	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 629 页
E032.8 / A032.8 / L032.8 / N032.8	参数上电初始化异常	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	否	第 630 页
E040.1	逐波限流故障	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 630 页
E042.1 / A042.1 / L042.1 / N042.1	速度偏差过大	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示	13: 显示警告	是	第 632 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		15: 忽略			
E042.2 / A042.2 / L042.2 / N042.2	实际速度与设定速度相反	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 634 页
E043.1 / A043.1 / L043.1 / N043.1	电机超速	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 635 页
E043.2 / A043.2 / L043.2 / N043.2	异步机 SVC 失速	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 637 页
E046.1	负载监控过载故障	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留	0: 自由停机	是	第 638 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略			
A046.2	负载监控过载警告	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 639 页
E046.3	负载监控掉载故障	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 639 页
A046.4	负载监控掉载警告	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示	13: 显示警告	是	第 640 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		15: 忽略			
E051.1	磁极位置辨识异常	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 641 页
E056.1	自检过程中断	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 641 页
E056.2	自检 V 相上桥 IGBT 发生短路	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 641 页
E056.3	自检 V 相下桥 IGBT 发生短路	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 642 页
E056.4	自检 U 相上桥 IGBT 发生短路	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 642 页
E056.5	自检 U 相下桥 IGBT 发生短路	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 642 页
E056.9	自检输出缺相	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 642 页
E057.1	自检 U 相上桥或 V 相下桥 IGBT 无法导通	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 643 页
E057.2	自检 U 相下桥或 V 相上桥 IGBT 无法导通	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 643 页
E057.3	自检 V 相上桥或 W 相下桥 IGBT 无法导通	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 643 页
E057.4	自检 V 相下桥或 W 相上桥 IGBT 无法导通	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 644 页
E057.5	自检 W 相上桥或 U 相下桥 IGBT 无法导通	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 644 页
E057.6	自检 W 相下桥或 U 相上桥 IGBT 无法导通	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 644 页
E057.7	自检 UV 输出短路	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 645 页
E057.8	自检 VW 输出短路	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 645 页
E057.9	自检 WU 输出短路	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 645 页
E058.1	自检 U 相电流传感器安装反向	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 646 页
E058.2	自检 V 相电流传感器安装反向	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 646 页
E058.3	自检 W 相电流传感器安装反向	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 646 页
E058.4	自检 U 相与 V 相电流传感器错位	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 646 页
E058.5	自检 V 相与 W 相电流传感器错位	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 647 页
E058.6	自检 W 相与 U 相电流传	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 647 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
	传感器错位				
E059.1 / A059.1 / L059.1 / N059.1	自检 VW 两相不平衡	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 647 页
E059.2 / A059.2 / L059.2 / N059.2	自检 UW 两相不平衡	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 648 页
E059.3 / A059.3 / L059.3 / N059.3	自检 UV 两相不平衡	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 649 页
E080.1 / A080.1 / L080.1 / N080.1	风扇故障	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留	15: 忽略	是	第 649 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略			
E085.4 / A085.4 / L085.4 / N085.4	内部故障	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	15: 忽略	是	第 650 页
E093.1 / A093.1 / L093.1 / N093.1	电机堵转故障	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 650 页
E093.2 / A093.2 / L093.2 / N093.2	电机失步故障	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示	0: 自由停机	是	第 652 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		15: 忽略			
E093.3 / A093.3 / L093.3 / N093.3	电流控制异常	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 653 页
E094.1 / A094.1 / L094.1 / N094.1	极对数计算值与设置值不符	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 654 页
E094.2 / A094.2 / L094.2 / N094.2	电机额定功率电压电流不匹配	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 655 页
E094.3 / A094.3 / L094.3 / N094.3	空载电流异常	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留	13: 显示警告	是	第 655 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略			
E094.4 / A094.4 / L094.4 / N094.4	互感、空载电流与额定电 压不符	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 656 页
E094.5 / A094.5 / L094.5 / N094.5	转子电阻异常	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 656 页
E110.1 / A110.1 / L110.1 / N110.1	变频器预过载	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示	13: 显示警告	是	第 657 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		15: 忽略			
E111.1 / A111.1 / L111.1 / N111.1	电机预过载	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 660 页
E114.1 / A114.1 / L114.1 / N114.1	模块预过温	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	13: 显示警告	是	第 661 页
E154.1 / A154.1 / L154.1 / N154.1	HDI 断线	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	15: 忽略	是	第 662 页
E154.3 / A154.3 / L154.3 / N154.3	AI1 输入异常	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留	15: 忽略	是	第 662 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略			
E160.1 / A160.1 / L160.1 / N160.1	Modbus 通信超时	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 663 页
E161.1 / A161.1 / L161.1 / N161.1	CANopen 心跳超时	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 664 页
E161.2 / A161.2 / L161.2 / N161.2	CANopenPDO 映射	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示	0: 自由停机	是	第 664 页

故障码	故障名称	故障级别范围	默认故障级别	能否复位	页码
		15: 忽略			
E162.1 / A162.1 / L162.1 / N162.1	CANlink 心跳超时	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 665 页
E162.2 / A162.2 / L162.2 / N162.2	CANlink 站号冲突	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 666 页
E163.1	Modbus-RTU 通信超时 (RJ45)	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 666 页
E189.1 / A189.1 / L189.1 / N189.1	调试软件通信故障	0: 自由停机 1: 最大能力停机 2: 快速停机 3: 减速停机 4~8: 保留 9: 限速运行 10: 限制功率 11: 限电流运行 12: 限转矩运行 13: 显示警告 14: 提示 15: 忽略	0: 自由停机	是	第 667 页
E193.1	晃电欠压故障	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 667 页
E195.1	参数下载异常中断	0: 自由停机	0: 自由停机	是	第 668 页

3 故障码说明

E002.1: 硬件过流

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

输出瞬时电流超过变频器额定电流(A3-03)的 3.535 倍

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
输出接地	1、用摇表测量输出端对地的阻抗, 确认是否不为兆欧级别 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行, 未报故障则为正常(IT 电网无法自检测到对地短路, 详见功能手册“自检”章节)	更换对地短路部分, 如电机或线缆
输出相间短路	1、用万用表电阻档测量 UV/VW/WU 三相之间的电阻值, 观察是否对称。 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行, 未报故障则为正常	更换输出短路部分
速度环参数过强(SVC)	将速度环 Kp(F2-02)降低至当前值的一半, 速度环 Ti(F2-03)设置为 2s, 启动运行, 观察是否能稳定运行。如仍然异常, 再多次减半速度环 Kp, 若仍无法解决问题则排除该原因。	速度环 Kp(F2-02)降低至当前值的一半, 速度环 Ti(F2-03)设置为 2s
同步机退磁(同步机 SVC)	记录当前反电势值 F1-12, 拆开电机联轴器, 再次进行同步机动态辨识(F1-69=12), 对比新辨识的反电势是否比初始辨识值低。注意, 电机升温高时反电势会降低 10%以内, 如果冷却后反电势能够恢复则是正常现象。	需要分析具体退磁原因, 常见的退磁原因如载频设置不足, 速度控制振荡, 电机反电势和输出电流谐波过大等, 直接更换电机退磁可能再次发生
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识, 将 F1 组参数与默认值对比, 确认是否有更新, 以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数, 详见功能手册“调试与试运行”章节
高速运行载频设置过低	确认高速电机控制设定载频是否大于 12* 输出频率, 否则可能会出现控制发散导致过流	大功率机器默认载频低, 高速电机控制时需要提高载频; 选型时需要按照需要的载频计算降额, 然后按照降额系数来选型

电机还在旋转时直接启动(同步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转, 尤其是大惯量负载, 自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
V/f 振荡过流(异步机 V/f)	使用调试软件连续示波器观察电机实际励磁/力矩电流(LC-20/21)、转子转速(LC-10)是否出现振荡; 正常情况下电机实际励磁/力矩电流的波动范围不超过 10%	1、适当增大或减小 V/f 振荡抑制增益(d2-23), 观察是否有改善 2、电机控制方式改为 SVC(F0-01=0), 参数辨识后使用 SVC 运行
过压抑制或欠压抑制参数不合适(异步机 V/f)	确认是否使能过压抑制(d1-54)或欠压抑制(d1-63)并观察过流是否出现在过压或欠压阶段,	参照功能手册“V/f 过压抑制”和“V/f 欠压抑制”章节调整参数, 欠压抑制下调整欠压抑制 Kp/Ki(d1-66/67); 过压抑制下调整过压抑制 Kp/Ki(d1-57/58)。先减小设定值, 如无效则再增大设定值。
转矩提升参数设置过大(异步机 V/f)	1、确认手动转矩提升量(d2-14)是否设置过大 2、转矩提升模式为自动或手动+自动时, 确认定子电阻(F1-20)是否已辨识	1、减小手动转矩提升量后再次运行 2、进行异步机静态部分辨识(F1-69=1)后再次运行
V/f 加减速时间过小(异步机 V/f)	增加减速时间, 重复测试, 如故障不再出现则故障原因为加减速时间过小。	1、确定当前加减速时间是否为工艺必须要设置的值, 否则可以适当延长加减速时间 2、使能过流抑制功能(d2-26=1), 如果仍然过流则先减小设定值, 如无效则再增大设定值 3、适当增加手动转矩提升量(d2-14) 4、启停节奏特别快的工况, 可以使能停机直流制动, 确保停机直流制动时间(d0-29)覆盖至下次启动前 5、多电机同时启动的工况, 可以将所有电机都加以同样时长的启动直流制动(d0-25), 以显著降低启动电流冲击
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签, 与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对, 确认是否完全一致	设置准确的机型参数
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签, 与电机基本参数(F1-00~11)核对, 确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
V/f 曲线给定电压过大(异步机 V/f)	1、V/f 曲线为多点 V/f(d2-00=1)时, 将多点曲线(d2-02~d2-10)中电压/频率偏大的点的电压降低, 观察故障是否消失 2、V/f 曲线为 V/f 分离(d2-00=10)时, 先设定频率, 然后缓慢的尝试增加电压, 如输出电流达到额定输出时输出电压小于故障时设定的电压, 则说明 V/f 分离设定电压不合适	1、降低多点 V/f 曲线中电压/频率的比值, 防止其大于直线 V/f 时的比值, 导致电机处于过励磁状态 2、V/f 分离时, 设置和频率匹配的电压加减速时间(d2-50/51), 避免电压加速时间过快或输出电压过大
制动电阻控制过流	制动电阻控制过流一般发生于电机减速或	1、重新连接制动电阻

	速度波动导致母线电压升高至制动单元实际生效动作电压(A4-01)时。拆除制动电阻后再次运行，确认母线电压升高后是否复现过流故障，如不再复现，则： 1、确认制动输出是否短路 2、确认制动电阻接线是否正确 3、确认制动电阻阻值过小	2、增大制动电阻选型
同步机 SVC0Hz 附近运行发散(同步机 SVC)	同步机 SVC 控制时，设定速度(U0-01)在 0 速附近，反馈速度波动大，电机有异响、堵转或出现轻微持续的反转	1、需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况 2、重新进行参数辨识(F1-69=12) 3、使能 IF 控制，将低速处理方式(d0 85)的十位设置为 1，详见功能手册“矢量控制”章节
硬件异常	寻求技术支持	寻求技术支持

E002.2：软件过流

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理:

输出瞬时电流超过自定义软件过流点(A3-54)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
输出接地	1、用摇表测量输出端对地的阻抗，确认是否不为兆欧级别 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行，未报故障则为正常(IT 电网无法自检测到对地短路，详见功能手册“自检”章节)	更换对地短路部分，如电机或线缆
输出相间短路	1、用万用表电阻档测量 UV/VW/WU 三相之间的电阻值，观察是否对称。 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行，未报故障则为正常	更换输出短路部分
速度环参数过强(SVC)	将速度环 Kp(F2-02)降低至当前值的一半，速度环 Ti(F2-03)设置为 2s，启动运行，观察是否能稳定运行。如仍然异常，再多次减半速度环 Kp，若仍无法解决问题则排除该原因。	速度环 Kp(F2-02)降低至当前值的一半，速度环 Ti(F2-03)设置为 2s
同步机退磁(同步机 SVC)	记录当前反电势值 F1-12，拆开电机联轴器，再次进行同步机动态辨识(F1-69=12)，对比新辨识的反电势是否比初始	需要分析具体退磁原因，常见的退磁原因如载频设置不足，速度控制振荡，电机反电势和输出电流谐波过大等，直接更换电

	辨识值低。注意，电机温升高时反电势会降低 10%以内，如果冷却后反电势能够恢复则是正常现象。	机退磁可能再次发生
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识，将 F1 组参数与默认值对比，确认是否有更新，以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数，详见功能手册“调试与试运行”章节
高速运行载频设置过低	确认高速电机控制设定载频是否大于 12* 输出频率，否则可能会出现控制发散导致过流	大功率机器默认载频低，高速电机控制时需要提高载频；选型时需要按照需要的载频计算降额，然后按照降额系数来选型
电机还在旋转时直接启动(同步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转，尤其是大惯量负载，自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
V/f 振荡过流(异步机 V/f)	使用调试软件连续示波器观察电机实际励磁/力矩电流(LC-20/21)、转子转速(LC-10)是否出现振荡；正常情况下电机实际励磁/力矩电流的波动范围不超过 10%	1、适当增大或减小 V/f 振荡抑制增益(d2-23)，观察是否有改善 2、电机控制方式改为 SVC(F0-01=0)，参数辨识后使用 SVC 运行
过流抑制参数设置不合适(异步机 V/f)	确认过流抑制功能已经使能(d2-26=1)，查看过流抑制点(d2-27)、过流抑制 Kp/Ki(d2-28/29)设定值是否过大或过小	参照功能手册“V/f 过流抑制”章节调整参数，先减小过流抑制 Kp/ Ki 设定值，如无效则再增大设定值(大功率电机可以适当减小过流抑制 Kp、Ki)
过压抑制或欠压抑制参数不合适(异步机 V/f)	确认是否使能过压抑制(d1-54)或欠压抑制(d1-63)并观察过流是否出现在过压或欠压阶段，	参照功能手册“V/f 过压抑制”和“V/f 欠压抑制”章节调整参数，欠压抑制下调整欠压抑制 Kp/Ki(d1-66/67)；过压抑制下调整过压抑制 Kp/Ki(d1-57/58)。先减小设定值，如无效则再增大设定值。
转矩提升参数设置过大(异步机 V/f)	1、确认手动转矩提升量(d2-14)是否设置过大 2、转矩提升模式为自动或手动+自动时，确认定子电阻(F1-20)是否已辨识	1、减小手动转矩提升量后再次运行 2、进行异步机静态部分辨识(F1-69=1)后再次运行
V/f 加减速时间过小(异步机 V/f)	增加减速时间，重复测试，如故障不再出现则故障原因为加减速时间过小。	1、确定当前加减速时间是否为工艺必须要设置的值，否则可以适当延长加减速时间 2、使能过流抑制功能(d2-26=1)，如果仍然过流则先减小设定值，如无效则再增大设定值 3、适当增加手动转矩提升量(d2-14) 4、启停节奏特别快的工况，可以使能停机直流制动，确保停机直流制动时间(d0-29)覆盖至下次启动前 5、多电机同时启动的工况，可以将所有电机都加以同样时长的启动直流制动(d0-25)，以显著降低启动电流冲击
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签，与变频器额定功	设置准确的机型参数

	率/电流/电压(A3-02/03/04)核对, 确认是否完全一致	
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签, 与电机基本参数(F1-00~11)核对, 确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
V/f 曲线给定电压过大(异步机 V/f)	1、V/f 曲线为多点 V/f(d2-00=1)时, 将多点曲线(d2-02~d2-10)中电压/频率偏大的点的电压降低, 观察故障是否消失 2、V/f 曲线为 V/f 分离(d2-00=10)时, 先设定频率, 然后缓慢的尝试增加电压, 如输出电流达到额定输出时输出电压小于故障时设定的电压, 则说明 V/f 分离设定电压不合适	1、降低多点 V/f 曲线中电压/频率的比值, 防止其大于直线 V/f 时的比值, 导致电机处于过励磁状态 2、V/f 分离时, 设置和频率匹配的电压加减速时间(d2-50/51), 避免电压加速时间过快或输出电压过大
同步机 SVC 0Hz 附近运行发散(同步机 SVC)	同步机 SVC 控制时, 设定速度(U0-01)在 0 速附近, 反馈速度波动大, 电机有异响、堵转或出现轻微持续的反转	1、需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况 2、重新进行参数辨识(F1-69=12) 3、使能 IF 控制, 将低速处理方式(d0 85)的十位设置为 1, 详见功能手册“矢量控制”章节
自定义软件过流点(A3-54)设置偏低	确认自定义软件过流点是否过小	增大自定义软件过流点
硬件异常	寻求技术支持	寻求技术支持

E005.1: 母线过电压

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

母线电压值超过过压点生效值(A3-58)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
输出接地	1、用摇表测量输出端对地的阻抗, 确认是否不为兆欧级别 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行, 未报故障则为正常(IT 电网无法自检测到对地短路, 详见功能手册“自检”章节)	更换对地短路部分, 如电机或线缆
发电状态下, 制动回收功率不足(同步机/异步机 SVC)	1、确认电机是否处于发电状态(减速发电、带发电负载等工况), 2、查看硬件手册, 使用万用表检查制动电阻选型是否匹配, 制动电阻功率是否不足 3、检查制动电阻是否缺相, 连接是否牢	1、延长减速时间, 降低发电功率 2、增加制动电阻功率 3、重新连接制动电阻 4、负载允许的情况下使能过压抑制 (d1-54=0), 起重等主动型负载不能使能过压

	固。	抑制
突卸载导致速度超调发电(同步机/异步机 SVC)	观察过压是否出现在负载突然卸载后,故障时电机实际速度是否出现明显的抬升	增加速度环 Kp(F2-02), 增加速度环 Ti(F2-03)至 2s
速度环参数过弱, 导致速度给定到达目标值时反馈速度超调后回馈发电(同步机/异步机 SVC)	观察过压是否出现在加速时给定速度到达目标值后	1、增加速度环 Kp(F2-02), 增加速度环 Ti(F2-03)至 2s 2、使能 S 曲线(b7-00=1), 设置斜坡加速结束圆弧(F0-51)
速度环参数过强(SVC)	将速度环 Kp(F2-02)降低至当前值的一半, 速度环 Ti(F2-03)设置为 2s, 启动运行, 观察是否能稳定运行。如仍然异常, 再多次减半速度环 Kp, 若仍无法解决问题则排除该原因。	速度环 Kp(F2-02)降低至当前值的一半, 速度环 Ti(F2-03)设置为 2s
电机还在旋转时直接启动(同步机/异步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转, 尤其是大惯量负载, 自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
V/f 振荡过压(异步机 V/f)	使用调试软件连续示波器观察电机实际励磁/力矩电流(LC-20/21)、转子转速(LC-10)是否出现振荡; 正常情况下电机实际励磁/力矩电流的波动范围不超过 10%	1、适当增大或减小 V/f 振荡抑制增益(d2-23), 观察是否有改善 2、电机控制方式改为 SVC(F0-01=0), 参数辨识后使用 SVC 运行
减速时间过小	增加减速时间, 重复测试, 如故障不再出现则故障原因为减速时间过小	1、确定当前加减速时间是否为工艺必须要设置的值, 否则可以适当延长加减速时间 2、对于速度跟随要求低的工况, 使能过压抑制(F2-39=1); 对于速度跟随要求高的工况, 加装制动电阻 4、对于无法加装制动电阻的场合, 适当增加过励磁电流(SVC:d0-40, V/f: d0-41), SVC 控制时需先使能矢量过励磁(d0-39=1)
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签, 与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对, 确认是否完全一致	设置准确的机型参数
制动单元开启电压设置高	确认制动单元实际生效动作电压(A4-01)是否接近过压点生效值(A3-57)	制动单元实际生效动作电压会随着机器电压等级变化, 正常情况下无需手动修改。如遇到极端情况, 可以降低制动单元动作电压设定值(A4-00)
进线电压过高	检查输入电压电压是否符合设计要求 (380V 机型: 380V~480V; 220V 机型: 220V~240V)	1、降低输入电压至正常范围 2、增大过压抑制动作电压设定值(F2-40), 增制动单元动作电压设定值(A4-00)
过压抑制参数不合适	确认是否使能过压抑制(d1-54=1), 过压抑制 Kp/Ki(d1-57/58)设置是否偏大或偏小	参照功能手册“V/f 过压抑制”和“V/f 欠压抑制”章节, 过压抑制调整过压抑制 Kp/Ki(d1-57/58)。先减小设定值, 如无效则再增大设定值, 大惯量的机器需要额

		外减小设定值
同步机超速后触发故障或手动自由停机	<p>同步机超速时，反电势(F1-12)*电机实际速度(LC-10)*1.414 远高于母线电压，运行中断后弱磁电流消失，UVW 相电压瞬间大幅增大，导致输出二极管反向导通出现反电势短路从而出现故障。</p> <p>如果反电势*LC-10 电机实际速度*1.414 大于过压点，中断运行可能会使变频器过压炸机。</p>	<p>设置正向上限频率数字设定(d1-03)为过压点生效值(A3-58)/(1.414*同步机反电势)，不应使运行最高速度超过该极限。</p> <p>合理选择电机类型，反电势过高的电机能够有效降低输出电流，但是在极限速度以上运行可能会有过压炸机的风险</p>

E008.1: 接触器动作频繁

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

变频器未下电时，继电器在短时间内多次缓启

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
网侧进线接触器异常	寻求技术支持。	寻求技术支持。
频繁快速上下电	测量输入电压，确认是否低于正常电压范围(380V~480V)	增加输入电压或等待输入电压稳定后启动运行，如果长时间无法正常上电，检查主接触器/电网等是否正常
缓冲接触器异常	寻求技术支持	寻求技术支持

E009.1: 欠压故障

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

母线电压值低于欠压点生效值(A3-56)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
输入缺相	万用表交流电压档测量电网输入端 RS、ST、RT 之间的线电压是否对称	检查输入端开关、接触器、接线端子等是否出现异常并重新接线
晃电，电网不稳定	晃电是导致欠压故障最多的原因，如其他设备同时出现欠压故障则为晃电	风机水泵空压机、电滚筒等负载，可以使能欠压抑制(d1-63=1)，欠压抑制期间会出现短暂的速度下降，把电机动能转换为

		电能，维持母线不下降不出现欠压故障
进线电压过低	1、检查输入电压电压是否符合设计要求(380V 机型：380V~480V；220V 机型：220V~240V) 2、确认前端断路器或接触器是否跳闸或无法吸合	1、增加输入电压至正常范围 2、确保进线开关等正常
欠压抑制参数不合适	1、确认是否使能欠压抑制(d1-63=1)，欠压抑制 Kp/Ki(d1-66/67)设置是否偏大或偏小 2、欠压抑制时，实际速度小于欠压抑制最低运行频率(d1-72)后触发欠压故障并停机。	1、参照功能手册“欠压抑制”和“V/f 欠压抑制”章节，过压抑制调整欠压抑制 Kp/Ki((d1-66/67)。先减小设定值，如无效则再增大设定值 2、如果需要运行到更低速度可以修改欠压抑制最低运行频率(d1-72)
电机运行振荡出现欠压	检查输出转矩(LC-12)与母线电压(LC-31)是否出现大幅度的关联振荡(波动超过10%以上)，且与母线波动的频率相同	解决电机运行振荡问题
缓冲接触器异常，缓冲电阻无法正常切出	上电后运行出现欠压，停机后母线恢复。	寻求技术支持
硬件异常	寻求技术支持	寻求技术支持

E009.3：预驱动超时

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理：

触发启动命令后在规定时间内母线电压低于欠压点(A3-56)

故障排除：

故障原因	确认方法	处理措施
输入线路未正常连接	确认变频器输入接线是否正常	参照手册接线图，重新连接变频器输入线路
输入电压过低	检查输入电压电压是否符合设计要求(380V 机型：380V~480V；220V 机型：220V~240V)	增加输入电压至正常范围
硬件异常	排查完输入问题，则可能是硬件损坏	寻求技术支持

E010.1：变频器过载

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理:

变频器累计过载系数(LC-32)达到 100%

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
负载过大或电机堵转	<p>1、异步电机过载时，切换至 V/f 控制(F0-01=2)，观察输出电流是否同样偏大，如果电机参数设置正确，V/f 缓慢加速带载启动时同样过载,则负载过重</p> <p>2、矢量控制中高速运行时，如输出转矩百分比(LC-12)*输出速度百分比(LC-10)与输出功率(U0-05)接近，且输出转矩较大，则负载过重</p> <p>3、检查抱闸是否正常打开</p>	<p>1、异步机中低速运行过载时，适当增大空载电流(F1-30)，同时减小互感(F1-28)，保证二者乘积不变</p> <p>2、同步机中低速过载时，如果为凸极电机，增大同步机 MTPA 调整系数(d5-29)，观察是否可以降低整体输出电流；</p> <p>3、高速弱磁区负载过重导致过载时，增大调制系数(A5-06)，建议不超过 108%</p> <p>4、上述方法无效时建议增大变频器选型</p>
同步机 SVC0Hz 附近运行发散(同步机 SVC)	同步机 SVC 控制时，设定速度(U0-01)在 0 速附近，反馈速度波动大，电机有异响、堵转或出现轻微持续的反转	<p>1、需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况</p> <p>2、使能 IF 控制，将低速处理方式(d0 85)的十位设置为 1，详见功能手册“矢量控制”章节</p>
异步机 SVC 同步频率在 0Hz 附近运行(异步机 SVC)	异步机 SVC 带发电载，同步频率(LC-15)接近 0(波动 0.5%以内)，运行 10s 以上	需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况
同步机退磁(同步机 SVC)	记录当前反电势值 F1-12，拆开电机联轴器，再次进行同步机动态辨识(F1-69=12)，对比新辨识的反电势是否比初始辨识值低。注意，电机温升高时反电势会降低 10%以内，如果冷却后反电势能够恢复则是正常现象。	需要分析具体退磁原因，常见的退磁原因如载频设置不足，速度控制振荡，电机反电势和输出电流谐波过大等，直接更换电机退磁可能再次发生
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识，将 F1 组参数与默认值对比，确认是否有更新，以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数，详见功能手册“调试与试运行”章节
V/f 加减速时间过小(异步机 V/f)	增加减速时间，重复测试，如故障不再出现则故障原因为加减速时间过小。	<p>1、确定当前加减速时间是否为工艺必须要设置的值，否则可以适当延长加减速时间</p> <p>2、使能过流抑制功能(d2-26=1)，如果仍然过流则先减小设定值，如无效则再增大设定值</p> <p>3、适当增加手动转矩提升量(d2-14)</p> <p>4、启停节奏特别快的工况，可以使能停机直流制动，确保停机直流制动时间(d0-29)覆盖至下次启动前</p> <p>5、多电机同时启动的工况，可以将所有</p>

		电机都加以同样时长的启动直流制动(d0-25), 以显著降低启动电流冲击
V/f 曲线给定电压过大(异步机 V/f)	<p>1、V/f 曲线为多点 V/f(d2-00=1)时, 将多点曲线(d2-02~d2-10)中电压/频率偏大的点的电压降低, 观察故障是否消失</p> <p>2、V/f 曲线为 V/f 分离(d2-00=10)时, 先设定频率, 然后缓慢的尝试增加电压, 如输出电流达到额定输出时输出电压小于故障时设定的电压, 则说明 V/f 分离设定电压不合适</p>	<p>1、降低多点 V/f 曲线中电压/频率的比值, 防止其大于直线 V/f 时的比值, 导致电机处于过励磁状态</p> <p>2、V/f 分离时, 设置和频率匹配的电压加减速时间(d2-50/51), 避免电压加速时间过快或输出电压过大</p>
转矩提升参数设置过大 (异步机 V/f)	<p>1、确认手动转矩提升量(d2-14)是否设置过大</p> <p>2、转矩提升模式为自动或手动+自动时, 确认定子电阻(F1-20)是否已辨识</p>	<p>1、减小手动转矩提升量后再次运行</p> <p>2、进行异步机静态部分辨识(F1-69=1)后再次运行</p>
电机还在旋转时直接启动(同步机/异步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转, 尤其是大惯量负载, 自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
V/f 振荡过载(异步机 V/f)	使用调试软件连续示波器观察电机实际励磁/力矩电流(LC-20/21)、转子转速(LC-10)是否出现振荡; 正常情况下电机实际励磁/力矩电流的波动范围不超过 10%	<p>1、适当增大或减小 V/f 振荡抑制增益(d2-23), 观察是否有改善</p> <p>2、电机控制方式改为 SVC(F0-01=0), 参数辨识后使用 SVC 运行</p>
同步机磁极角度辨识错误(同步机 SVC)	<p>1、电机可以自由旋转时选择预定位启动(d0-71=3), 观察电机是否能够正常启动</p> <p>2、电机不能自由旋转时, 如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1), 并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180。</p>	<p>1、预定位启动时电机会有轻微转动, 如果不影响工艺推荐使用该方法启动</p> <p>2、如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1), 并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180(某些电机 d 轴正向和负向饱和特性不明显或者是和常规电机相反)再多次运行。</p> <p>3、带鼠笼条的同步电机磁极位置辨识不准确启动容易反转, 建议设置为异步机 V/f 运行</p>
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签, 与电机基本参数(F1-00~11)核对, 确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
变频器选型偏小	确认选型过程中是否出现重过载应用按轻载选型, 或小功率变频器带大功率电机的情况	放大变频器选型
同步机超速后触发故障或手动自由停机	同步机超速时, 反电势(F1-12)*电机实际速度(LC-10)*1.414 远高于母线电压, 运行中断后弱磁电流消失, UVW 相电压瞬间大幅增大, 导致输出二极管反向导通出现反电势短路从而出现故障。	<p>设置正向上限频率数字设定(d1-03)为过压点生效值(A3-58)/(1.414*同步机反电势), 不应使运行最高速度超过该极限。</p> <p>合理选择电机类型, 反电势过高的电机能够有效降低输出电流, 但是在极限速度以</p>

	如果反电势*LC-10 电机实际速度*1.414 大于过压点，中断运行可能会使变频器过压炸机。	上运行可能会有过压炸机的风险。
长时间低频运行导致降额	低频运行电流换向慢，上下桥 IGBT 轮换慢，容易出现 IGBT 节温大幅度波动导致热应力产生，损坏 IGBT。低频 5Hz 到 0Hz 降额从 0%增加到 20%	放大变频器选型
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签，与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对，确认是否完全一致	设置准确的机型参数
载频设置过高导致降额	设置载频(A5-01)高于默认值时会导致带载后输出降额	设置合适的载频，高载频输出且输出能力不足时建议放大变频器选型

E011.1: 电机过载

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

电机累计过载系数(LC-33)达到 100%

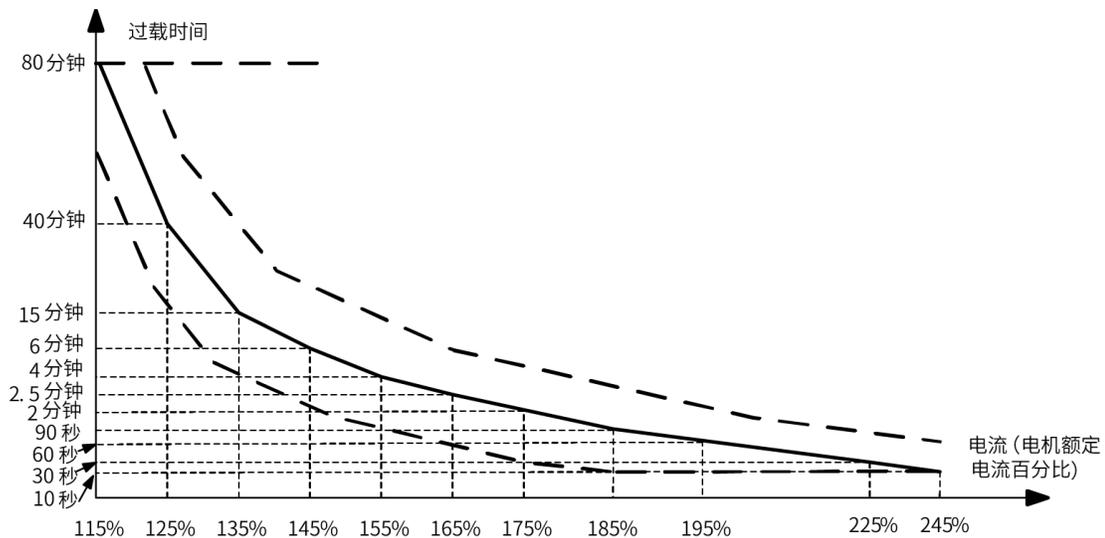
故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
负载过重	1、异步电机过载时，切换至 V/f 控制(F0-01=2)，观察输出电流是否同样偏大，如果电机参数设置正确，V/f 缓慢加速带载启动时同样过载，则负载过重 2、矢量控制中高速运行时，如输出转矩百分比(LC-12)*输出速度百分比(LC-10)与输出功率(U0-05)接近，且输出转矩较大，则负载过重 3、检查抱闸是否正常打开	1、异步机中低速运行过载时，适当增大空载电流(F1-30)，同时减小互感(F1-28)，保证二者乘积不变 2、同步机中低速过载时，如果为凸极电机，增大同步机 MTPA 调整系数(d5-29)，观察是否可以降低整体输出电流； 3、高速弱磁区负载过重导致过载时，增大调制系数(A5-06)，建议不超过 108% 4、上述方法无效时建议增大变频器选型
同步机退磁(同步机 SVC)	记录当前反电势值 F1-12，拆开电机联轴器，再次进行同步机动态辨识(F1-69=12)，对比新辨识的反电势是否比初始辨识值低。注意，电机温升高时反电势会降低 10%以内，如果冷却后反电势能够恢复则是正常现象。	需要分析具体退磁原因，常见的退磁原因如载频设置不足，速度控制振荡，电机反电势和输出电流谐波过大等，直接更换电机退磁可能再次发生
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签，与电机基本参数(F1-00~11)核对，确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
进线电压过低	1、检查输入电压电压是否符合设计要求(380V 机型: 380V~480V; 220V 机型:	1、增加输入电压至正常范围

	220V~240V) 2、确认前端断路器或接触器是否跳闸或无法吸合	2、确保进线开关等正常
电机过载保护系数(d1-46)设定不合适	变频器内部默认电机过载数据和真实电机不匹配，实际电机温升并不高。 电机过载保护系数(d1-46)，延长电机报过载的时间，如果长时间运行仍然报故障，可以直接关闭电机过载保护。	增大电机过载保护系数设定值(d1-46)，延长电机报过载的时间，如果长时间运行仍然报故障，可以直接关闭电机过载保护。

电机过载说明：

为了对不同的负载电机进行有效保护，需要根据电机过载能力对该参数进行设置。电机过载保护为反时限曲线，电机过载保护曲线如下图所示：



由图可知，在电机运行电流到达 115%倍电机额定电流的条件下，持续运行 80 分钟后报电机过载故障，在电机运行电流到达 245%倍电机额定电流的条件下，持续运行 10 秒钟后报电机过载故障。

可以通过电机过载保护系数(d1-46)调整报出电机过载的时间。例如：电机额定电流 100A。

如果 d1-46 设定成 1.00，那么当电机运行电流达到 100A 的 125% (125A) 时，持续 40 分钟后，变频器报电机过载故障；如果 F9-01 设定成 1.20，那么当电机运行电流达到 100A 的 125% (125A) 时，持续 $40 \times 1.2 = 48$ 分钟后，变频器报电机过载故障。

如需要电机在 150%电机电流的情况下运行 2 分钟报过载，通过电机过载曲线图得知，150% (I) 的电流位于 145% (I1) 和 155% (I2) 的电流区间内，145%的运行电流下 6 分钟 (T1) 过载，155%的运行电流下 4 分钟 (T2) 过载，则可以得出默认设置下 150%的电机额定电流 5 分钟过载。计算方法如下：

$$T = T_2 + (T_1 - T_2) \times (I - I_1) / (I_2 - I_1) = 4 + (6 - 4) \times (150\% - 145\%) \div (155\% - 145\%) = 5$$

从而可以得出如需要电机在 150%电机电流情况下 2 分钟报过载，则需要设置的电机过载保护系数(d1-46) = $2 \div 5 = 0.40$ 。

E012.1 / A012.1 / L012.1 / N012.1：输入缺相

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
 1：最大能力停机
 2：快速停机
 3：减速停机
 4~8：保留
 9：限速运行
 10：限制功率
 11：限电流运行
 12：限转矩运行
 13：显示警告
 14：提示
 15：忽略

故障机理:

硬件电路中检测到输入缺相

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
变频器输入接线错误	确认变频器输入接线是否正常	参照手册接线图，重新连接变频器输入线路
进线电压过低	1、检查输入电压电压是否符合设计要求(380V 机型：380V~480V；220V 机型：220V~240V) 2、确认前端断路器或接触器是否跳闸或无法吸合	1、增加输入电压至正常范围 2、确保进线开关等正常
变频器二极管损坏	寻求技术支持	寻求技术支持

E013.1：U 相缺相

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理:

运行状态下 U 相电流远小于其余两相

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
变频器输出接线错误	确认变频器输出接线是否正常	参照手册接线图，重新连接变频器输出线路
输出接触器故障或跳闸	确认输出接触器是否断开、检查线路看是否跳闸	闭合输出接触器或电闸

电机故障	1、检测电机线路，判断是否有断路现象 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行，未报故障则为正常	更换对地短路部分，如电机或线缆
电机绕组不平衡	使用万用变电阻档测量电机 UV、UW、VW 相间电阻，确认是否相等	对电机三相绕组进行修复或更换部件

E013.2: V 相缺相

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理:

运行状态下 V 相电流远小于其余两相

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
变频器输出接线错误	确认变频器输出接线是否正常	参照手册接线图，重新连接变频器输出线路
输出接触器故障或跳闸	确认输出接触器是否断开、检查线路看是否跳闸	闭合输出接触器或电闸
电机故障	1、检测电机线路，判断是否有断路现象 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行，未报故障则为正常	更换对地短路部分，如电机或线缆
电机绕组不平衡	使用万用变电阻档测量电机 UV、UW、VW 相间电阻，确认是否相等	对电机三相绕组进行修复或更换部件

E013.3: W 相缺相

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理:

运行状态下 W 相电流远小于其余两相

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
变频器输出接线错误	确认变频器输出接线是否正常	参照手册接线图，重新连接变频器输出线路
输出接触器故障或跳闸	确认输出接触器是否断开、检查线路看是否跳闸	闭合输出接触器或电闸
电机故障	1、检测电机线路，判断是否有断路现象	更换对地短路部分，如电机或线缆

	2、使能手动自检(C2-04=1)并运行，未报故障则为正常	
电机绕组不平衡	使用万用变电阻档测量电机 UV、UW、VW 相间电阻，确认是否相等	对电机三相绕组进行修复或更换部件

E014.1：变频器过温

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理：

功率模块温度超过过温点(A3-51)

故障排除：

故障原因	确认方法	处理措施
环境温度过高	测量环境温度，确认是否高于 50°C	降低环境温度
风道堵塞	检查风扇风道是否堵塞	清理风道
风扇损坏	降温后启动变频器，观察风扇是否转动	如不再转动，更换风扇
硬件异常	寻求技术支持	寻求技术支持

E015.1 / A015.1 / L015.1 / N015.1：外部故障 1

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

1：最大能力停机

2：快速停机

3：减速停机

4~8：保留

9：限速运行

10：限制功率

11：限电流运行

12：限转矩运行

13：显示警告

14：提示

15：忽略

故障机理：

外部故障 1(H2-00)对应的信号状态为高电平

故障排除：

E019.1: 电机参数辨识超时

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

调谐长时间未结束

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
电机参数设置异常、变频器机型设置异常	检查电机铭牌参数(F1-00 至 F1-07), 查看是否设置准确	设置准确的电机参数后再进行参数辨识

E019.2: 电机参数辨识中断

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

调谐过程中断

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数辨识时停机	是否在参数辨识过程中停机	重新进行参数辨识
参数辨识时晃电	确认输入电压是否有波动导致瞬时断电的情况	等待输入电压稳定后启动运行, 如果长时间无法正常上电, 检查主接触器/电网等是否正常

E019.4: 反电动势辨识异常

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

反电动势值不在允许范围内

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
负载过重或电机堵转	1、异步电机过载时, 切换至 V/f 控制(F0-01=2), 观察输出电流是否同样偏大, 如果电机参数设置正确, V/f 缓慢加速带载启动时同样过载, 则负载过重	1、异步机中低速运行过载时, 适当增大空载电流(F1-30), 同时减小互感(F1-28), 保证二者乘积不变 2、同步机中低速过载时, 如果为凸极电

	2、矢量控制中高速运行时，如输出转矩百分比(LC-12)*输出速度百分比(LC-10)与输出功率(U0-05)接近，且输出转矩较大，则负载过重 3、检查抱闸是否正常打开	机，增大同步机 MTPA 调整系数(d5-29)，观察是否可以降低整体输出电流； 3、高速弱磁区负载过重导致过载时，增大调制系数(A5-06)，建议不超过 108% 4、上述方法无效时建议增大变频器选型
电机未旋转	确认电机可否正常旋转	解除抱闸或阻碍电机旋转的装置
磁极位置辨识过流	检查电机铭牌参数(F1-00 至 F1-07)，查看是否设置准确	设置准确的电机参数后再进行参数辨识

E019.3：辨识过程中过电流

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理：

电机辨识过程中输出瞬时电流超过过流点

故障排除：

故障原因	确认方法	处理措施
辨识中输出瞬时电流超过阈值	检查电机铭牌参数(F1-00 至 F1-07)，查看是否设置准确	设置准确的电机参数后再进行参数辨识

E019.5：电机类型错误

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理：

设置的电机辨识方式(F1-69)与电机类型(F1-00)不匹配

故障排除：

故障原因	确认方法	处理措施
电机辨识方式与电机类型不匹配	检查电机辨识方式(F1-69)与电机类型(F1-00)，查看是否设置准确	设置准确的电机参数后再进行参数辨识

E019.6：电流采样相间增益偏差辨识异常

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理：

UV 相、VW 相的电流采样增益偏差大于软件设定值时，触发此故障

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
相间增益偏差辨识异常	检查电机铭牌参数(F1-00 至 F1-07)，查看是否设置准确	设置准确的电机参数后再进行参数辨识

E019.7: 空载电流辨识超限

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

空载电流不在软件规定的允许范围内，触发此故障

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
空载电流辨识结果异常	检查电机铭牌参数(F1-00 至 F1-07)，查看是否设置准确	设置准确的电机参数后再进行参数辨识

E021.1: EEPROM 不间断操作超时

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

2: 快速停机

3: 减速停机

故障机理:

连续读写 EEPROM 的时间过长

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
EEPROM 读写异常	1、确认上位机是否频繁修改某个功能码 2、检查写功能码操作的 RAM 地址是否正确，各组功能码的 RAM 地址映射是否正确 3、排除以上两个原因，则可能是芯片损坏	1、减少上位机对该功能码的操作次数 2、如果是通信写功能码操作错误，则设置正确的 RAM 地址 3、寻求技术支持

E021.2: EEPROM 读故障

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
2：快速停机
3：减速停机

故障机理:

连续对 EEPROM 进行读操作的时间过长

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
EEPROM 读写异常	1、确认上位机是否频繁修改某个功能码 2、检查各组功能码的 RAM 地址映射是否正确 3、排除以上两个原因，则可能是芯片损坏	1、减少上位机对该功能码的操作次数 2、如果是通信读功能码操作错误，则设置正确的 RAM 地址 3、寻求技术支持

E021.3：EEPROM 写故障

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
2：快速停机
3：减速停机

故障机理:

连续对 EEPROM 进行写操作的时间过长

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
EEPROM 读写异常	1、确认上位机是否频繁修改某个功能码 2、检查各组功能码的 RAM 地址映射是否正确 3、排除以上两个原因，则可能是芯片损坏	1、减少上位机对该功能码的操作次数 2、如果是通信写功能码操作错误，则设置正确的 RAM 地址 3、寻求技术支持

E021.4：EEPROM 在 1S 内读写次数超过设定

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
2：快速停机
3：减速停机

故障机理:

EEPROM 在 1s 内读写功能码次数超过 P0-62 设定值

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
EEPROM 读写异常	检查 1s 内用户 · 的内存操作是否频繁	减少 1s 内参数读取写入操作次数

E021.5: EEPROM 缓存超限

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

2: 快速停机

3: 减速停机

故障机理:

EEPROM 内部缓存过大

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
EEPROM 内部缓存超限	如果是通信写功能码, 检查写入操作是否频繁	减少 1s 内参数写入操作次数

E023.1: 变频器输出对地短路故障

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

检测输出相与地之间有电流

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
输出接地	1、用摇表测量输出端对地的阻抗, 确认是否不为兆欧级别 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行, 未报故障则为正常(IT 电网无法自检测到对地短路, 详见功能手册“自检”章节)	更换对地短路部分, 如电机或线缆

E026.1 / A026.1 / L026.1 / N026.1: 运行时间到达

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围： 0：自由停机
 1：最大能力停机
 2：快速停机
 3：减速停机
 4~8：保留
 9：限速运行
 10：限制功率
 11：限电流运行
 12：限转矩运行
 13：显示警告
 14：提示
 15：忽略

故障机理:

自定义故障 3 来源(H2-04)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义故障的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义故障的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义故障的信号	查看用户自定义故障 3 来源(H2-04)，检查 H2-04 选择的故障来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义故障来源(H2-04)，将故障输入信号置 0，复位运行

E027.4 / A027.4 / L027.4 / N027.4：用户自定义故障 4

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
 1：最大能力停机
 2：快速停机
 3：减速停机
 4~8：保留
 9：限速运行
 10：限制功率
 11：限电流运行
 12：限转矩运行
 13：显示警告
 14：提示
 15：忽略

故障机理:

自定义故障 4 来源(H2-05)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义故障的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义故障的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义故障的信号	查看用户自定义故障 4 来源(H2-05)，检查 H2-05 选择的故障来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义故障来源(H2-05)，将故障输入信号置 0，复位运行

E027.5 / A027.5 / L027.5 / N027.5：用户自定义故障 5

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

1：最大能力停机

2：快速停机

3：减速停机

4~8：保留

9：限速运行

10：限制功率

11：限电流运行

12：限转矩运行

13：显示警告

14：提示

15：忽略

故障机理:

自定义故障 5 来源(H2-06)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义故障的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义故障的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义故障的信号	查看用户自定义故障 5 来源(H2-06)，检查 H2-06 选择的故障来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义故障来源(H2-06)，将故障输入信号置 0，复位运行

12: 限转矩运行

13: 显示警告

14: 提示

15: 忽略

故障机理:

自定义故障 7 来源(H2-08)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义故障的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义故障的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义故障的信号	查看用户自定义故障 7 来源(H2-08)，检查 H2-08 选择的故障来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义故障来源(H2-08)，将故障输入信号置 0，复位运行

E027.8 / A027.8 / L027.8 / N027.8：用户自定义故障 8

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

1：最大能力停机

2：快速停机

3：减速停机

4~8：保留

9：限速运行

10：限制功率

11：限电流运行

12：限转矩运行

13：显示警告

14：提示

15：忽略

故障机理:

自定义故障 8 来源(H2-09)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义故障的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义故障的信号	查看用户自定义故障 8 来源(H2-09)，检查 H2-09 选择的故障来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义故障来源(H2-09)，将故障输入信号置 0，复位运行

3、通过连接器功能输入用户自定义故障的信号		
-----------------------	--	--

E028.1 / A028.1 / L028.1 / N028.1：用户自定义警告 1

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示
15：忽略

故障机理:

自定义警告 1 来源(H2-10)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义警告的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义警告的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义警告的信号	查看用户自定义警告 1 来源(H2-10)，检查 H2-10 选择的警告来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义警告来源(H2-10)，将警告输入信号置 0，复位运行

E028.2 / A028.2 / L028.2 / N028.2：用户自定义警告 2

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留

1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义警告的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义警告的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义警告的信号	查看用户自定义警告 3 来源(H2-12)，检查 H2-12 选择的警告来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义警告来源(H2-12)，将警告输入信号置 0，复位运行
--------------------------------------------------------------------------------	-----------------------------------------------------	------------------------------------

E028.4 / A028.4 / L028.4 / N028.4：用户自定义警告 4

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示
15：忽略

故障机理:

自定义警告 4 来源(H2-13)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义警告的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义警告的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义警告的信号	查看用户自定义警告 4 来源(H2-13)，检查 H2-13 选择的警告来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义警告来源(H2-13)，将警告输入信号置 0，复位运行

E028.5 / A028.5 / L028.5 / N028.5：用户自定义警告 5

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

- 1: 最大能力停机
- 2: 快速停机
- 3: 减速停机
- 4~8: 保留
- 9: 限速运行
- 10: 限制功率
- 11: 限电流运行
- 12: 限转矩运行
- 13: 显示警告
- 14: 提示
- 15: 忽略

故障机理:

自定义警告 5 来源(H2-14)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义警告的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义警告的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义警告的信号	查看用户自定义警告 5 来源(H2-14)，检查 H2-14 选择的警告来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义警告来源(H2-14)，将警告输入信号置 0，复位运行

E028.6 / A028.6 / L028.6 / N028.6: 用户自定义警告 6

默认故障级别: 13: 显示警告 能否复位: 是

- 故障级别范围: 0: 自由停机
- 1: 最大能力停机
 - 2: 快速停机
 - 3: 减速停机
 - 4~8: 保留
 - 9: 限速运行
 - 10: 限制功率
 - 11: 限电流运行
 - 12: 限转矩运行
 - 13: 显示警告
 - 14: 提示
 - 15: 忽略

故障机理:

自定义警告 6 来源(H2-15)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义警告的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义警告的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义警告的信号	查看用户自定义警告 6 来源(H2-15)，检查 H2-15 选择的警告来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义警告来源(H2-15)，将警告输入信号置 0，复位运行

E028.7 / A028.7 / L028.7 / N028.7：用户自定义警告 7

默认故障级别： 13：显示警告

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

1：最大能力停机

2：快速停机

3：减速停机

4~8：保留

9：限速运行

10：限制功率

11：限电流运行

12：限转矩运行

13：显示警告

14：提示

15：忽略

故障机理:

自定义警告 7 来源(H2-16)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义警告的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义警告的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义警告的信号	查看用户自定义警告 7 来源(H2-16)，检查 H2-16 选择的警告来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义警告来源(H2-16)，将警告输入信号置 0，复位运行

E028.8 / A028.8 / L028.8 / N028.8：用户自定义警告 8

默认故障级别: 13: 显示警告 能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机
1: 最大能力停机
2: 快速停机
3: 减速停机
4~8: 保留
9: 限速运行
10: 限制功率
11: 限电流运行
12: 限转矩运行
13: 显示警告
14: 提示
15: 忽略

故障机理:

自定义警告 8 来源(H2-17)为高电平

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1、通过多功能端子 DI 输入用户自定义警告的信号 2、通过虚拟 IO 功能输入用户自定义警告的信号 3、通过连接器功能输入用户自定义警告的信号	查看用户自定义警告 8 来源(H2-17), 检查 H2-17 选择的警告来源是否有效(为 1 则有效)	根据用户自定义警告来源(H2-17), 将警告输入信号置 0, 复位运行

E029.1 / A029.1 / L029.1 / N029.1: 累计上电时间到达

默认故障级别: 13: 显示警告 能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机
1: 最大能力停机
2: 快速停机
3: 减速停机
4~8: 保留
9: 限速运行
10: 限制功率
11: 限电流运行
12: 限转矩运行
13: 显示警告
14: 提示

15: 忽略

故障机理:

累计上电时间(Ad-02、 Ad-03)达到设定上电时间(P0-16、 P0-18)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
累计上电时间达到设定值	检查累计上电时间(Ad-02、 Ad-03)是否已到达设定上电时间(P0-16、 P0-18)	将参数初始化功能码(A0-00)设置为 2: 清除记录信息, 即可清除累计上电时间

E030.1 / A030.1 / L030.1 / N030.1: 输出缺三相故障

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

1: 最大能力停机

2: 快速停机

3: 减速停机

4~8: 保留

9: 限速运行

10: 限制功率

11: 限电流运行

12: 限转矩运行

13: 显示警告

14: 提示

15: 忽略

故障机理:

三相缺相保护选择使能后, 三相输出电流小于三相输出缺相检测阈值(d1-84)后, 持续三相输出缺相检测时间(d1-83)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
变频器未接电机运行	确认变频器输出接线是否正常	参照手册接线图, 重新连接变频器输出线路

E031.1 / A031.1 / L031.1 / N031.1: 运行 PID 时 PID 反馈丢失

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

1: 最大能力停机

2: 快速停机

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数复位异常	通过设定参数初始化功能码(A0-00)进行参数复位时，执行失败	重新执行参数初始化

E032.2 / A032.2 / L032.2 / N032.2：参数备份异常

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示
15：忽略

故障机理:

执行参数备份(A0-39)过程中断电

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数备份异常	通过设定用户备份(A0-39)功能码进行参数备份时，执行失败	重新执行参数备份

E032.3 / A032.3 / L032.3 / N032.3：参数断电异常

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行

- 10: 限制功率
- 11: 限电流运行
- 12: 限转矩运行
- 13: 显示警告
- 14: 提示
- 15: 忽略

故障机理:

掉电保存功能码失败

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数断电异常	参数的断电存储过程失败, 重新上电后参数未保存	寻求技术支持

E032.4 / A032.4 / L032.4 / N032.4: 参数设置错误

默认故障级别: 13: 显示警告 能否复位: 是

- 故障级别范围:
- 0: 自由停机
 - 1: 最大能力停机
 - 2: 快速停机
 - 3: 减速停机
 - 4~8: 保留
 - 9: 限速运行
 - 10: 限制功率
 - 11: 限电流运行
 - 12: 限转矩运行
 - 13: 显示警告
 - 14: 提示
 - 15: 忽略

故障机理:

P0 组用户负载曲线设置错误时, 触发此故障

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数设定异常	参数设置异常提示(U2-23)值非 0 代表有故障, 参数设置有误	检查 P0 组用户负载曲线是否设置错误

E032.6 / A032.6 / L032.6 / N032.6: 参数上电校验异常

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

- 故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示
15：忽略

故障机理:

EEPROM 保存的功能码值超过对应的功能码范围时，触发此故障

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数上电校验异常	上电时校验出异常参数，16 位功能码错误类型(U2-10)不为 0 时代表存在参数校验异常。	寻求技术支持

E032.7 / A032.7 / L032.7 / N032.7：参数备份无效

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

- 故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示
15：忽略

故障机理:

参数备份的数量超过软件设定的上限

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数备份功能码数量超过上限	宏参数备份异常提示(U2-24)值为 1 代表有故障, 备份参数个数超出上限	清除参数备份记录后, 再次执行参数备份

E032.8 / A032.8 / L032.8 / N032.8: 参数上电初始化异常

默认故障级别: 0: 自由停机 能否复位: 否

故障级别范围: 0: 自由停机
1: 最大能力停机
2: 快速停机
3: 减速停机
4~8: 保留
9: 限速运行
10: 限制功率
11: 限电流运行
12: 限转矩运行
13: 显示警告
14: 提示
15: 忽略

故障机理:

参数上电初始化未完成时触发此故障

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数上电初始化异常	上电初始化完成标志(U2-65)为 0 代表有故障, 参数初始化失败	重新上电

E040.1: 逐波限流故障

默认故障级别: 0: 自由停机 能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

异步机 V/f 控制时, 输出电流超过逐波限流点且逐波限流持续时间达到阈值

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
------	------	------

负载过大或发生电机堵转	<p>1、异步电机过载时，切换至 V/f 控制(F0-01=2)，观察输出电流是否同样偏大，如果电机参数设置正确，V/f 缓慢加速带载启动时同样过载，则负载过重</p> <p>2、矢量控制中高速运行时，如输出转矩百分比(LC-12)*输出速度百分比(LC-10)与输出功率(U0-05)接近，且输出转矩较大，则负载过重</p> <p>3、检查抱闸是否正常打开</p>	<p>1、异步机中低速运行过载时，适当增大空载电流(F1-30)，同时减小互感(F1-28)，保证二者乘积不变</p> <p>2、同步机中低速过载时，如果为凸极电机，增大同步机 MTPA 调整系数(d5-29)，观察是否可以降低整体输出电流；</p> <p>3、高速弱磁区负载过重导致过载时，增大调制系数(A5-06)，建议不超过 108%</p> <p>4、上述方法无效时建议增大变频器选型</p>
变频器选型偏小	电机额定电流(F1-04)明显大于变频器额定电流(A3-03)	减小负载或加大变频器选型
V/f 加减速时间过小(异步机 V/f)	增加减速时间，重复测试，如故障不再出现则故障原因为加减速时间过小。	<p>1、确定当前加减速时间是否为工艺必须要设置的值，否则可以适当延长加减速时间</p> <p>2、使能过流抑制功能(d2-26=1)，如果仍然过流则先减小设定值，如无效则再增大设定值</p> <p>3、适当增加手动转矩提升量(d2-14)</p> <p>4、启停节奏特别快的工况，可以使能停机直流制动，确保停机直流制动时间(d0-29)覆盖至下次启动前</p> <p>5、多电机同时启动的工况，可以将所有电机都加以同样时长的启动直流制动(d0-25)，以显著降低启动电流冲击</p>
输出接地	<p>1、用摇表测量输出端对地的阻抗，确认是否不为兆欧级别</p> <p>2、使能手动自检(C2-04=1)并运行，未报故障则为正常(IT 电网无法自检测到对地短路，详见功能手册“自检”章节)</p>	更换对地短路部分，如电机或线缆
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签，与电机基本参数(F1-00~11)核对，确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
输出相间短路	<p>1、用万用表电阻档测量 UV/VW/WU 三相之间的电阻值，观察是否对称。</p> <p>2、使能手动自检(C2-04=1)并运行，未报故障则为正常</p>	更换输出短路部分
电机还在旋转时直接启动(同步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转，尤其是大惯量负载，自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
V/f 振荡(异步机 V/f)	使用调试软件连续示波器观察电机实际励磁/力矩电流(LC-20/21)、转子转速(LC-10)是否出现振荡；正常情况下电机实际励磁/力矩电流的波动范围不超过 10%	<p>1、适当增大或减小 V/f 振荡抑制增益(d2-23)，观察是否有改善</p> <p>2、电机控制方式改为 SVC(F0-01=0)，参数辨识后使用 SVC 运行</p>
输出缺相	1、使用万用表测量 UV、VW、WU 间的	更换缺相部分

	电阻，正常情况不会超过 100 欧，如果输出缺相，电阻值为无穷大 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行，未报故障则为正常	
V/f 曲线给定电压过大(异步机 V/f)	1、V/f 曲线为多点 V/f(d2-00=1)时，将多点曲线(d2-02~d2-10)中电压/频率偏大的点的电压降低，观察故障是否消失 2、V/f 曲线为 V/f 分离(d2-00=10)时，先设定频率，然后缓慢的尝试增加电压，如输出电流达到额定输出时输出电压小于故障时设定的电压，则说明 V/f 分离设定电压不合适	1、降低多点 V/f 曲线中电压/频率的比值，防止其大于直线 V/f 时的比值，导致电机处于过励磁状态 2、V/f 分离时，设置和频率匹配的电压加速时间(d2-50/51)，避免电压加速时间过快或输出电压过大
转矩提升参数设置过大(异步机 V/f)	1、确认手动转矩提升量(d2-14)是否设置过大 2、转矩提升模式为自动或手动+自动时，确认定子电阻(F1-20)是否已辨识	1、减小手动转矩提升量后再次运行 2、进行异步机静态部分辨识(F1-69=1)后再次运行
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签，与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对，确认是否完全一致	设置准确的机型参数

E042.1 / A042.1 / L042.1 / N042.1：速度偏差过大

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示
15：忽略

故障机理：

电机的实际速度和设定速度偏差大于速度偏差过大阈值(d1-40)，并持续速度偏差过大保护时间(d1-39)

故障排除：

故障原因	确认方法	处理措施
------	------	------

负载过重或电机堵转	<p>1、异步电机过载时，切换至 V/f 控制(F0-01=2)，观察输出电流是否同样偏大，如果电机参数设置正确，V/f 缓慢加速带载启动时同样过载,则负载过重</p> <p>2、矢量控制中高速运行时，如输出转矩百分比(LC-12)*输出速度百分比(LC-10)与输出功率(U0-05)接近，且输出转矩较大，则负载过重</p> <p>3、检查抱闸是否正常打开</p>	<p>1、异步机中低速运行过载时，适当增大空载电流(F1-30)，同时减小互感(F1-28)，保证二者乘积不变</p> <p>2、同步机中低速过载时，如果为凸极电机，增大同步机 MTPA 调整系数(d5-29)，观察是否可以降低整体输出电流；</p> <p>3、高速弱磁区负载过重导致过载时，增大调制系数(A5-06)，建议不超过 108%</p> <p>4、上述方法无效时建议增大变频器选型</p>
同步机 SVC0Hz 附近运行发散(同步机 SVC)	同步机 SVC 控制时，设定速度(U0-01)在 0 速附近，反馈速度波动大，电机有异响、堵转或出现轻微持续的反转	<p>1、需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况</p> <p>2、重新进行参数辨识(F1-69=12)</p> <p>3、使能 IF 控制，将低速处理方式(d0-85)的十位设置为 1，详见功能手册“矢量控制”章节</p>
异步机 SVC 同步频率在 0Hz 附近运行(异步机 SVC)	异步机 SVC 带发电载，同步频率(LC-15)接近 0(波动 0.5%以内)，运行 10s 以上	需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况
同步机退磁(同步机 SVC)	记录当前反电势值 F1-12，拆开电机联轴器，再次进行同步机动态辨识(F1-69=12)，对比新辨识的反电势是否比初始辨识值低。注意，电机温升高时反电势会降低 10%以内，如果冷却后反电势能够恢复则是正常现象。	需要分析具体退磁原因，常见的退磁原因如载频设置不足，速度控制振荡，电机反电势和输出电流谐波过大等，直接更换电机退磁可能再次发生
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=2)时需要进行参数辨识，将 F1 组参数与默认值对比，确认是否有更新，以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数，详见功能手册“调试与试运行”章节
电机还在旋转时直接启动(同步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转，尤其是大惯量负载，自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
同步机磁极角度辨识错误(同步机 SVC)	<p>1、电机可以自由旋转时选择预定位启动(d0-71=3)，观察电机是否能够正常启动</p> <p>2、电机不能自由旋转时，如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5，选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75)；否则选择高频注入启动(d0-71=1)，并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180。</p>	<p>1、预定位启动时电机会有轻微转动，如果不影响工艺推荐使用该方法启动</p> <p>2、如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5，选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75)；否则选择高频注入启动(d0-71=1)，并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180(某些电机 d 轴正向和负向饱和特性不明显或者是和常规电机相反)再多次运行。</p> <p>3、带鼠笼条的同步电机磁极位置辨识不准确启动容易反转，建议设置为异步机 V/f 运行</p>
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签，与电机基本参数(F1-00~11)核对，确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数

机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签，与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对，确认是否完全一致	设置准确的机型参数
电流限幅设置过小	检查电机最大电流(F1-13)、变频器额定电流(A3-05)，确认输出电流幅值(LC-19)是否达到限制，详见功能手册“电流限幅”章节	适当放开电流限幅(F1-13)
转矩限幅设置过小	检查输出转矩(LC-12)是否达到限幅(Lb-30/31)，详见功能手册“转矩限幅”章节	适当放开转矩限幅(d1-09/10)
功率限幅设置过小	检查输出功率(LC-22)是否达到发电/电动功率限幅(d1-13~17)，详见功能手册“功率限幅”章节	适当放开功率限幅(d1-13/14)

E042.2 / A042.2 / L042.2 / N042.2：实际速度与设定速度相反

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

- 故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示
15：忽略

故障机理:

实际速度与设定速度方向相反

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
同步机 SVC0Hz 附近运行发散(同步机 SVC)	同步机 SVC 控制时，设定速度(U0-01)在 0 速附近，反馈速度波动大，电机有异响、堵转或出现轻微持续的反转	1、需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况 2、重新进行参数辨识(F1-69=12) 3、使能 IF 控制，将低速处理方式(d0 85)的十位设置为 1，详见功能手册“矢量控制”章节
异步机 SVC 同步频率在 0Hz 附近	异步机 SVC 带发电载，同步频率(LC-15)	需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工

运行(异步机 SVC)	接近 0(波动 0.5%以内), 运行 10s 以上	况
同步机退磁(同步机 SVC)	记录当前反电势值 F1-12, 拆开电机联轴器, 再次进行同步机动态辨识(F1-69=12), 对比新辨识的反电势是否比初始辨识值低。注意, 电机温升高时反电势会降低 10%以内, 如果冷却后反电势能够恢复则是正常现象。	需要分析具体退磁原因, 常见的退磁原因如载频设置不足, 速度控制振荡, 电机反电势和输出电流谐波过大等, 直接更换电机退磁可能再次发生
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识, 将 F1 组参数与默认值对比, 确认是否有更新, 以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数, 详见功能手册“调试与试运行”章节
电机还在旋转时直接启动(同步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转, 尤其是大惯量负载, 自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
同步机磁极角度辨识错误(同步机 SVC)	1、电机可以自由旋转时选择预定位启动(d0-71=3), 观察电机是否能够正常启动 2、电机不能自由旋转时, 如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1), 并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180。	1、预定位启动时电机会有轻微转动, 如果不影响工艺推荐使用该方法启动 2、如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1), 并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180(某些电机 d 轴正向和负向饱和特性不明显或者是和常规电机相反)再多次运行。 3、带鼠笼条的同步电机磁极位置辨识不准确启动容易反转, 建议设置为异步机 V/f 运行
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签, 与电机基本参数(F1-00~11)核对, 确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签, 与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对, 确认是否完全一致	设置准确的机型参数

E043.1 / A043.1 / L043.1 / N043.1: 电机超速

默认故障级别: 0: 自由停机 能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机
1: 最大能力停机
2: 快速停机
3: 减速停机
4~8: 保留
9: 限速运行
10: 限制功率

- 11: 限电流运行
- 12: 限转矩运行
- 13: 显示警告
- 14: 提示
- 15: 忽略

故障机理:

当电机实际速度超过过速度保护阈值(d1-37), 并持续过速度保护时间(d1-36)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
负载过重或电机堵转	1、异步电机过载时, 切换至 V/f 控制(F0-01=2), 观察输出电流是否同样偏大, 如果电机参数设置正确, V/f 缓慢加速带载启动时同样过载, 则负载过重 2、矢量控制中高速运行时, 如输出转矩百分比(LC-12)*输出速度百分比(LC-10)与输出功率(U0-05)接近, 且输出转矩较大, 则负载过重 3、检查抱闸是否正常打开	1、异步机中低速运行过载时, 适当增大空载电流(F1-30), 同时减小互感(F1-28), 保证二者乘积不变 2、同步机中低速过载时, 如果为凸极电机, 增大同步机 MTPA 调整系数(d5-29), 观察是否可以降低整体输出电流; 3、高速弱磁区负载过重导致过载时, 增大调制系数(A5-06), 建议不超过 108% 4、上述方法无效时建议增大变频器选型
同步机退磁(同步机 SVC)	记录当前反电势值 F1-12, 拆开电机联轴器, 再次进行同步机动态辨识(F1-69=12), 对比新辨识的反电势是否比初始辨识值低。注意, 电机温升高时反电势会降低 10%以内, 如果冷却后反电势能够恢复则是正常现象。	需要分析具体退磁原因, 常见的退磁原因如载频设置不足, 速度控制振荡, 电机反电势和输出电流谐波过大等, 直接更换电机退磁可能再次发生
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识, 将 F1 组参数与默认值对比, 确认是否有更新, 以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数, 详见功能手册“调试与试运行”章节
同步机磁极角度辨识错误(同步机 SVC)	1、电机可以自由旋转时选择预定位启动(d0-71=3), 观察电机是否能够正常启动 2、电机不能自由旋转时, 如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1), 并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180。	1、预定位启动时电机会有轻微转动, 如果不影响工艺推荐使用该方法启动 2、如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1), 并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180(某些电机 d 轴正向和负向饱和特性不明显或者是和常规电机相反)再多次运行。 3、带鼠笼条的同步电机磁极位置辨识不准确启动容易反转, 建议设置为异步机 V/f 运行
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签, 与电机基本参数(F1-00~11)核对, 确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数

变频器选型偏小	确认选型过程中是否出现重过载应用按轻载选型，或小功率变频器带大功率电机的情况	放大变频器选型
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签，与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对，确认是否完全一致	设置准确的机型参数
电机过速度检测参数设置不合理	确认电机过速度检测参数(d1-36/37)是否符合当前工况需求	根据实际情况合理设置检测参数(d1-36/37)，要使电机过速度检测参数能覆盖电机实际速度变化范围
电流限幅设置过小	检查电机最大电流(F1-13)、变频器额定电流(A3-05)，确认输出电流幅值(LC-19)是否达到限制，详见功能手册“电流限幅”章节	适当放开电流限幅(F1-13)
转矩限幅设置过小	检查输出转矩(LC-12)是否达到限幅(Lb-30/31)，详见功能手册“转矩限幅”章节	适当放开转矩限幅(d1-09/10)
功率限幅设置过小	检查输出功率(LC-22)是否达到发电/电动功率限幅(d1-13~17)，详见功能手册“功率限幅”章节	适当放开功率限幅(d1-13/14)
转矩控制时启动转矩过大	检查电机控制方式是否为转矩控制(F0-02=1)、是否给定了较大的转矩	避免空载大转矩给定下，转矩模式启动

E043.2 / A043.2 / L043.2 / N043.2：异步机 SVC 失速

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
 1：最大能力停机
 2：快速停机
 3：减速停机
 4~8：保留
 9：限速运行
 10：限制功率
 11：限电流运行
 12：限转矩运行
 13：显示警告
 14：提示
 15：忽略

故障机理:

电机实际速度超过异步机 SVC 飞车保护阈值(d1-92)，并持续异步机 SVC 飞车保护时间(d1-91)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
异步机 SVC 同步频率在 0Hz 附近运行(异步机 SVC)	异步机 SVC 带发电载, 同步频率(LC-15)接近 0(波动 0.5%以内), 运行 10s 以上	需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识, 将 F1 组参数与默认值对比, 确认是否有更新, 以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数, 详见功能手册“调试与试运行”章节
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签, 与电机基本参数(F1-00~11)核对, 确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签, 与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对, 确认是否完全一致	设置准确的机型参数

E046.1: 负载监控过载故障

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

1: 最大能力停机

2: 快速停机

3: 减速停机

4~8: 保留

9: 限速运行

10: 限制功率

11: 限电流运行

12: 限转矩运行

13: 显示警告

14: 提示

15: 忽略

故障机理:

负载监控过载动作(P0-68)设置为故障, 负载观测值超过负载监控曲线(P0-70 至 P0-84 设置)上限值, 且持续时间达到过载允许时间(P0-85)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
负载监控参数设置不合理	1、确认负载监控过载动作(P0-68)已打开故障 2、检查负载监控曲线参数(P0-70 至 P0-84)和过载允许时间(P0-85)	根据实际情况合理设置检测参数(P0-68 至 P0-86)

A046.2: 负载监控过载警告

- 默认故障级别: 13: 显示警告 能否复位: 是
- 故障级别范围: 0: 自由停机
- 1: 最大能力停机
 - 2: 快速停机
 - 3: 减速停机
 - 4~8: 保留
 - 9: 限速运行
 - 10: 限制功率
 - 11: 限电流运行
 - 12: 限转矩运行
 - 13: 显示警告
 - 14: 提示
 - 15: 忽略

故障机理:

负载监控过载动作(P0-68)设置为警告, 负载观测值超过负载监控曲线(P0-70 至 P0-84 设置)上限值, 且持续时间达到过载允许时间(P0-85)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
负载监控参数设置不合理	1、确认负载监控过载动作(P0-68)已打开故障 2、检查负载监控曲线参数(P0-70 至 P0-84)和过载允许时间(P0-85)	根据实际情况合理设置检测参数(P0-68 至 P0-86)

E046.3: 负载监控掉载故障

- 默认故障级别: 0: 自由停机 能否复位: 是
- 故障级别范围: 0: 自由停机
- 1: 最大能力停机
 - 2: 快速停机
 - 3: 减速停机
 - 4~8: 保留
 - 9: 限速运行
 - 10: 限制功率
 - 11: 限电流运行
 - 12: 限转矩运行

13: 显示警告

14: 提示

15: 忽略

故障机理:

负载监控掉载动作(P0-69)设置为故障, 负载观测值低于负载监控曲线(P0-70 至 P0-84 设置)下限值, 且持续时间达到掉载允许时间(P0-86)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
负载监控参数设置不合理	1、确认负载监控掉载动作(P0-69)已打开故障 2、检查负载监控曲线参数(P0-70 至 P0-84)和掉载允许时间(P0-86)	根据实际情况合理设置检测参数(P0-68 至 P0-86)

A046.4: 负载监控掉载警告

默认故障级别: 13: 显示警告

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

1: 最大能力停机

2: 快速停机

3: 减速停机

4~8: 保留

9: 限速运行

10: 限制功率

11: 限电流运行

12: 限转矩运行

13: 显示警告

14: 提示

15: 忽略

故障机理:

负载监控掉载动作(P0-69)设置为警告, 负载观测值低于负载监控曲线(P0-70 至 P0-84 设置)下限值, 且持续时间达到掉载允许时间(P0-86)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
负载监控参数设置不合理	1、确认负载监控掉载动作(P0-69)已打开故障 2、检查负载监控曲线参数(P0-70 至 P0-84)和掉载允许时间(P0-86)	根据实际情况合理设置检测参数(P0-68 至 P0-86)

E051.1: 磁极位置辨识异常

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

进行磁极位置辨识时异常中断

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
磁极位置辨识出错	使能手动自检(C2-04=1)并启动变频器, 检查是否输出缺相	参照手册接线图, 重新连接变频器输出线路
电机类型设置为同步机(F1-00=2), 且在未接电机时运行	确认变频器输出接线是否正常	参照手册接线图, 重新连接变频器输出线路

E056.1: 自检过程中断

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

系统自检时有停机命令导致异常中断

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
自检过程被中断	确认自检过程中启停控制字是否正常。	启停控制字正常的情况下重新自检。
自检过程中出现故障	确认是否有其他故障报出。	根据所报出故障排查原因。

E056.2: 自检 V 相上桥 IGBT 发生短路

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

IGBT 监测 VCE 信号异常

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
V 相上桥 IGBT 的 VCE 信号异常。	寻求技术支持	寻求技术支持

E056.3: 自检 V 相下桥 IGBT 发生短路

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

IGBT 监测 VCE 信号异常

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
V 相下桥 IGBT 的 VCE 信号异常。	寻求技术支持	寻求技术支持

E056.4: 自检 U 相上桥 IGBT 发生短路

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

IGBT 监测 VCE 信号异常

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
U 相上桥 IGBT 的 VCE 信号异常。	寻求技术支持	寻求技术支持

E056.5: 自检 U 相下桥 IGBT 发生短路

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

IGBT 监测 VCE 信号异常

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
U 相下桥 IGBT 的 VCE 信号异常。	寻求技术支持	寻求技术支持

E056.9: 自检输出缺相

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

变频器自检到电机输出缺相

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
变频器自检发现输出缺相	执行缺相自检(C2-04=1)并启动变频器,确认是否存在输出缺相。	变频器输出部分电路重新接线。

E057.1: 自检 U 相上桥或 V 相下桥 IGBT 无法导通

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

检测到 U+V-IGBT 开路

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
U 相上桥或 V 相下桥的 IGBT 故障。	寻求技术支持	寻求技术支持

E057.2: 自检 U 相下桥或 V 相上桥 IGBT 无法导通

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

检测到 U+V-IGBT 开路

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
U 相下桥或 V 相上桥的 IGBT 故障。	寻求技术支持	寻求技术支持

E057.3: 自检 V 相上桥或 W 相下桥 IGBT 无法导通

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

检测到 V+W-IGBT 开路

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
V 相上桥或 W 相下桥的 IGBT 故障。	寻求技术支持	寻求技术支持

E057.4: 自检 V 相下桥或 W 相上桥 IGBT 无法导通

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

检测到 V+W-IGBT 开路

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
V 相下桥或 W 相上桥的 IGBT 故障。	寻求技术支持	寻求技术支持

E057.5: 自检 W 相上桥或 U 相下桥 IGBT 无法导通

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

检测到 W+U-IGBT 开路

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
W 相上桥或 U 相下桥的 IGBT 故障。	寻求技术支持	寻求技术支持

E057.6: 自检 W 相下桥或 U 相上桥 IGBT 无法导通

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

检测到 W+U-IGBT 开路

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
------	------	------

WU 存在输出对地短路	摇表检测是否存在短路	变频器输出部分电路重新接线
-------------	------------	---------------

E058.1：自检 U 相电流传感器安装反向

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理:

检测到 U 相电流反向

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
U 相传感器反向	寻求技术支持	寻求技术支持

E058.2：自检 V 相电流传感器安装反向

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理:

检测到 V 相电流反向

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
V 相传感器反向	寻求技术支持	寻求技术支持

E058.3：自检 W 相电流传感器安装反向

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理:

检测到 W 相电流反向

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
W 相传感器反向	寻求技术支持	寻求技术支持

E058.4：自检 U 相与 V 相电流传感器错位

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理：

检测到 UV 相电流采样异常

故障排除：

故障原因	确认方法	处理措施
U 相与 V 相电流传感器错位	寻求技术支持	寻求技术支持

E058.5：自检 V 相与 W 相电流传感器错位

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理：

检测到 VW 相电流采样异常

故障排除：

故障原因	确认方法	处理措施
V 相与 W 相电流传感器错位	寻求技术支持	寻求技术支持

E058.6：自检 W 相与 U 相电流传感器错位

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理：

检测到 WU 相电流采样异常

故障排除：

故障原因	确认方法	处理措施
W 相与 U 相电流传感器错位	寻求技术支持	寻求技术支持

E059.1 / A059.1 / L059.1 / N059.1：自检 VW 两相不平衡

默认故障级别： 0：自由停机

能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

1：最大能力停机

2：快速停机

E059.3 / A059.3 / L059.3 / N059.3： 自检 UV 两相不平衡

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示
15：忽略

故障机理：

WU 两相输出与其他不平衡

故障排除：

故障原因	确认方法	处理措施
输出端负载不平衡	确认负载端 UV 两相电流是否均衡	调整负载端输出电流均衡性
电流传感器一致性不好	寻求技术支持	寻求技术支持

E080.1 / A080.1 / L080.1 / N080.1： 风扇故障

默认故障级别： 15：忽略 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示

15: 忽略

故障机理:

风扇转速异常

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
风扇堵转或者没接风扇	检查风扇是否堵转或者风扇连接是否松动	清洁风扇、更换器件或重新连接风扇

E085.4 / A085.4 / L085.4 / N085.4: 内部故障

默认故障级别: 15: 忽略

能否复位: 是

- 故障级别范围:
- 0: 自由停机
 - 1: 最大能力停机
 - 2: 快速停机
 - 3: 减速停机
 - 4~8: 保留
 - 9: 限速运行
 - 10: 限制功率
 - 11: 限电流运行
 - 12: 限转矩运行
 - 13: 显示警告
 - 14: 提示
 - 15: 忽略

故障机理:

软件内部时序调用异常

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
软件时序调用异常	变频器重新上电看是否能正常工作, 仍报故障则出现软件时序调用异常	寻求技术支持

E093.1 / A093.1 / L093.1 / N093.1: 电机堵转故障

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

- 故障级别范围:
- 0: 自由停机
 - 1: 最大能力停机
 - 2: 快速停机
 - 3: 减速停机

- 4~8: 保留
- 9: 限速运行
- 10: 限制功率
- 11: 限电流运行
- 12: 限转矩运行
- 13: 显示警告
- 14: 提示
- 15: 忽略

故障机理:

堵转检测使能, 当电机达到转矩限幅, 且电机运行频率小于堵转故障检测频率(d1-81), 并持续堵转故障检测时间(d1-80)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
速度控制转矩限幅工况下会报堵转	确认是否为速度控制转矩限幅工况	关闭电机堵转检测使能(d1-79=0)
负载过重或电机堵转	1、异步电机过载时, 切换至 V/f 控制(F0-01=2), 观察输出电流是否同样偏大, 如果电机参数设置正确, V/f 缓慢加速带载启动时同样过载, 则负载过重 2、矢量控制中高速运行时, 如输出转矩百分比(LC-12)*输出速度百分比(LC-10)与输出功率(U0-05)接近, 且输出转矩较大, 则负载过重 3、检查抱闸是否正常打开	1、异步机中低速运行过载时, 适当增大空载电流(F1-30), 同时减小互感(F1-28), 保证二者乘积不变 2、同步机中低速过载时, 如果为凸极电机, 增大同步机 MTPA 调整系数(d5-29), 观察是否可以降低整体输出电流; 3、高速弱磁区负载过重导致过载时, 增大调制系数(A5-06), 建议不超过 108% 4、上述方法无效时建议增大变频器选型
同步机 SVC0Hz 附近运行发散(同步机 SVC)	同步机 SVC 控制时, 设定速度(U0-01)在 0 速附近, 反馈速度波动大, 电机有异响、堵转或出现轻微持续的反转	1、需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况 2、重新进行参数辨识(F1-69=12) 3、使能 IF 控制, 将低速处理方式(d0-85)的十位设置为 1, 详见功能手册“矢量控制”章节
同步机退磁(同步机 SVC)	记录当前反电势值 F1-12, 拆开电机联轴器, 再次进行同步机动态辨识(F1-69=12), 对比新辨识的反电势是否比初始辨识值低。注意, 电机温升高时反电势会降低 10%以内, 如果冷却后反电势能够恢复则是正常现象。	需要分析具体退磁原因, 常见的退磁原因如载频设置不足, 速度控制振荡, 电机反电势和输出电流谐波过大等, 直接更换电机退磁可能再次发生
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识, 将 F1 组参数与默认值对比, 确认是否有更新, 以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数, 详见功能手册“调试与试运行”章节
电机还在旋转时直接启动(同步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转, 尤其是大惯量负载, 自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
同步机磁极角度辨识错误(同步机)	1、电机可以自由旋转时选择预定位启动	1、预定位启动时电机会有轻微转动, 如

SVC)	(d0-71=3), 观察电机是否能够正常启动 2、电机不能自由旋转时, 如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1),并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180。	果不影响工艺推荐使用该方法启动 2、如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1),并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180(某些电机 d 轴正向和负向饱和特性不明显或者是和常规电机相反)再多次运行。 3、带鼠笼条的同步电机磁极位置辨识不准确启动容易反转, 建议设置为异步机 V/f 运行
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签, 与电机基本参数 (F1-00~11)核对, 确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签, 与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对, 确认是否完全一致	设置准确的机型参数
电流限幅设置过小	检查电机最大电流(F1-13)、变频器额定电流(A3-05), 确认输出电流幅值(LC-19)是否达到限制, 详见功能手册“电流限幅”章节	适当放开电流限幅(F1-13)
转矩限幅设置过小	检查输出转矩(LC-12)是否达到限幅(Lb-30/31), 详见功能手册“转矩限幅”章节	适当放开转矩限幅(d1-09/10)
功率限幅设置过小	检查输出功率(LC-22)是否达到发电/电动机功率限幅 (d1-13~17), 详见功能手册“功率限幅”章节	适当放开功率限幅(d1-13/14)

E093.2 / A093.2 / L093.2 / N093.2: 电机失步故障

默认故障级别: 0: 自由停机 能否复位: 是

故障级别范围:

- 0: 自由停机
- 1: 最大能力停机
- 2: 快速停机
- 3: 减速停机
- 4~8: 保留
- 9: 限速运行
- 10: 限制功率
- 11: 限电流运行
- 12: 限转矩运行
- 13: 显示警告
- 14: 提示

15: 忽略

故障机理:

电机失步故障检测使能后，当磁通设定值与反馈值偏差超过失步故障检测阈值(d1-86)，并持续失步故障检测时间后(d1-85)。只对异步机生效。

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
异步机 SVC 同步频率在 0Hz 附近运行(异步机 SVC)	异步机 SVC 带发电载，同步频率(LC-15)接近 0(波动 0.5%以内)，运行 10s 以上	需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识，将 F1 组参数与默认值对比，确认是否有更新，以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数，详见功能手册“调试与试运行”章节
电机还在旋转时直接启动(同步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转，尤其是大惯量负载，自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签，与电机基本参数(F1-00~11)核对，确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
机型参数设置错误	检查变频器的铭牌标签，与变频器额定功率/电流/电压(A3-02/03/04)核对，确认是否完全一致	设置准确的机型参数
输出缺相	1、使用万用表测量 UV、VW、WU 间的电阻，正常情况不会超过 100 欧，如果输出缺相，电阻值为无穷大 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行，未报故障则为正常	更换缺相部分

E093.3 / A093.3 / L093.3 / N093.3: 电流控制异常

默认故障级别: 0: 自由停机 能否复位: 是

- 故障级别范围: 0: 自由停机
- 1: 最大能力停机
 - 2: 快速停机
 - 3: 减速停机
 - 4~8: 保留
 - 9: 限速运行
 - 10: 限制功率
 - 11: 限电流运行
 - 12: 限转矩运行
 - 13: 显示警告
 - 14: 提示

15: 忽略

故障机理:

当电流控制错误检测使能时, 当设定电流和反馈电流偏差超过电流控制异常检测阈值(d1-88), 并持续电流控制异常检测时间后(d1-87)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识, 将 F1 组参数与默认值对比, 确认是否有更新, 以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数, 详见功能手册“调试与试运行”章节
输出缺相	1、使用万用表测量 UV、VW、WU 间的电阻, 正常情况不会超过 100 欧, 如果输出缺相, 电阻值为无穷大, 2、使能手动自检(C2-04=1)并运行, 未报故障则为正常	更换缺相部分
下垂系数设置过大(同步机/异步机 SVC)	确认是否使能下垂功能(d3-27=1), 并通过连续示波器观察控制最终设定速度(LC-00)是否每拍都出现明显振荡	下垂系数(d3-39)不应该超过电机的额定滑差

E094.1 / A094.1 / L094.1 / N094.1: 极对数计算值与设置值不符

默认故障级别: 13: 显示警告

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

1: 最大能力停机

2: 快速停机

3: 减速停机

4~8: 保留

9: 限速运行

10: 限制功率

11: 限电流运行

12: 限转矩运行

13: 显示警告

14: 提示

15: 忽略

故障机理:

设置的电机极对数(F1-14)与电机参数辨识计算出的结果不同

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
电机极对数设置与实际不符	确认电机生效极对数(F1-15), 是否与电	设置正确的电机极对数(F1-14)。

12: 限转矩运行

13: 显示警告

14: 提示

15: 忽略

故障机理:

电机参数辨识得到的空载电流值不在允许范围内

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
电机额定参数设置错误, 导致参数辨识出的空载电流值超过允许范围	确认电机额定参数设置(F1-00~F1-07)是否与铭牌一致。	设置正确的电机参数后进行参数辨识。

E094.4 / A094.4 / L094.4 / N094.4: 互感、空载电流与额定电压不符

默认故障级别: 13: 显示警告

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

1: 最大能力停机

2: 快速停机

3: 减速停机

4~8: 保留

9: 限速运行

10: 限制功率

11: 限电流运行

12: 限转矩运行

13: 显示警告

14: 提示

15: 忽略

故障机理:

通过额定电压、频率等参数计算得到的磁通与额定磁通偏差超过允许范围

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
异步机参数辨识得到的互感、空载电流与额定电压、额定频率不匹配	确认电机额定参数设置(F1-00~F1-07)是否与铭牌一致。	设置正确的电机参数后进行参数辨识。

E094.5 / A094.5 / L094.5 / N094.5: 转子电阻异常

默认故障级别: 13: 显示警告

能否复位: 是

- 故障级别范围：
- 0：自由停机
 - 1：最大能力停机
 - 2：快速停机
 - 3：减速停机
 - 4~8：保留
 - 9：限速运行
 - 10：限制功率
 - 11：限电流运行
 - 12：限转矩运行
 - 13：显示警告
 - 14：提示
 - 15：忽略

故障机理:

电机参数辨识得到的转子电阻值不在允许范围内

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数辨识得到的转子电阻值不在允许范围	确认电机额定参数设置(F1-00~F1-07)是否与铭牌一致。	设置正确的电机参数后进行参数辨识。

E110.1 / A110.1 / L110.1 / N110.1：变频器预过载

默认故障级别： 13：显示警告 能否复位： 是

- 故障级别范围：
- 0：自由停机
 - 1：最大能力停机
 - 2：快速停机
 - 3：减速停机
 - 4~8：保留
 - 9：限速运行
 - 10：限制功率
 - 11：限电流运行
 - 12：限转矩运行
 - 13：显示警告
 - 14：提示
 - 15：忽略

故障机理:

变频器过载累计值达到(100% - 变频器预过载阈值(A3-53))

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
负载过大或电机堵转	<p>1、异步电机过载时，切换至 V/f 控制(F0-01=2)，观察输出电流是否同样偏大，如果电机参数设置正确，V/f 缓慢加速带载启动时同样过载，则负载过重</p> <p>2、矢量控制中高速运行时，如输出转矩百分比(LC-12)*输出速度百分比(LC-10)与输出功率(U0-05)接近，且输出转矩较大，则负载过重</p> <p>3、检查抱闸是否正常打开</p>	<p>1、异步机中低速运行过载时，适当增大空载电流(F1-30)，同时减小互感(F1-28)，保证二者乘积不变</p> <p>2、同步机中低速过载时，如果为凸极电机，增大同步机 MTPA 调整系数(d5-29)，观察是否可以降低整体输出电流；</p> <p>3、高速弱磁区负载过重导致过载时，增大调制系数(A5-06)，建议不超过 108%</p> <p>4、上述方法无效时建议增大变频器选型</p>
同步机 SVC0Hz 附近运行发散(同步机 SVC)	同步机 SVC 控制时，设定速度(U0-01)在 0 速附近，反馈速度波动大，电机有异响、堵转或出现轻微持续的反转	<p>1、需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况</p> <p>2、使能 IF 控制，将低速处理方式(d0 85)的十位设置为 1，详见功能手册“矢量控制”章节</p>
异步机 SVC 同步频率在 0Hz 附近运行(异步机 SVC)	异步机 SVC 带发电载，同步频率(LC-15)接近 0(波动 0.5%以内)，运行 10s 以上	需要避免 SVC 在 0 速附近长期运行的工况
同步机退磁(同步机 SVC)	记录当前反电势值 F1-12，拆开电机联轴器，再次进行同步机动态辨识(F1-69=12)，对比新辨识的反电势是否比初始辨识值低。注意，电机温升高时反电势会降低 10%以内，如果冷却后反电势能够恢复则是正常现象。	需要分析具体退磁原因，常见的退磁原因如载频设置不足，速度控制振荡，电机反电势和输出电流谐波过大等，直接更换电机退磁可能再次发生
矢量控制时未辨识电机参数(同步机/异步机 SVC)	SVC 控制(F0-01=0)时需要进行参数辨识，将 F1 组参数与默认值对比，确认是否有更新，以检查是否进行过参数辨识。	进行准确的参数辨识或下载全部辨识参数，详见功能手册“调试与试运行”章节
V/f 加减速时间过小(异步机 V/f)	增加减速时间，重复测试，如故障不再出现则故障原因为加减速时间过小。	<p>1、确定当前加减速时间是否为工艺必须要设置的值，否则可以适当延长加减速时间</p> <p>2、使能过流抑制功能(d2-26=1)，如果仍然过流则先减小设定值，如无效则再增大设定值</p> <p>3、适当增加手动转矩提升量(d2-14)</p> <p>4、启停节奏特别快的工况，可以使能停机直流制动，确保停机直流制动时间(d0-29)覆盖至下次启动前</p> <p>5、多电机同时启动的工况，可以将所有电机都加以同样时长的启动直流制动(d0-25)，以显著降低启动电流冲击</p>
V/f 曲线给定电压过大(异步机 V/f)	1、V/f 曲线为多点 V/f(d2-00=1)时，将多点曲线(d2-02~d2-10)中电压/频率偏大的点的电压降低，观察故障是否消失	1、降低多点 V/f 曲线中电压/频率的比值，防止其大于直线 V/f 时的比值，导致电机处于过励磁状态

	2、V/f 曲线为 V/f 分离(d2-00=10)时, 先设定频率, 然后缓慢的尝试增加电压, 如输出电流达到额定值时输出电压小于故障时设定的电压, 则说明 V/f 分离设定电压不合适	2、V/f 分离时, 设置和频率匹配的电压加减速时间(d2-50/51), 避免电压加速时间过快或输出电压过大
转矩提升参数设置过大 (异步机 V/f)	1、确认手动转矩提升量(d2-14)是否设置过大 2、转矩提升模式为自动或手动+自动时, 确认定子电阻(F1-20)是否已辨识	1、减小手动转矩提升量后再次运行 2、进行异步机静态部分辨识(F1-69=1)后再次运行
电机还在旋转时直接启动(同步机/异步机 SVC)	启动前检查电机是否还在旋转, 尤其是大惯量负载, 自由停机时间较长的工况	设置启动方式为转速追踪启动(d0-02=1)
V/f 振荡过载(异步机 V/f)	使用调试软件连续示波器观察电机实际励磁/力矩电流(LC-20/21)、转子转速(LC-10)是否出现振荡; 正常情况下电机实际励磁/力矩电流的波动范围不超过 10%	1、适当增大或减小 V/f 振荡抑制增益(d2-23), 观察是否有改善 2、电机控制方式改为 SVC(F0-01=0), 参数辨识后使用 SVC 运行
同步机磁极角度辨识错误(同步机 SVC)	1、电机可以自由旋转时选择预定位启动(d0-71=3), 观察电机是否能够正常启动 2、电机不能自由旋转时, 如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1), 并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180。	1、预定位启动时电机会有轻微转动, 如果不影响工艺推荐使用该方法启动 2、如果电机 Lq/Ld(F1-34/F1-32)小于 1.5, 选择电压脉冲法启动(d0-71=0)并增大同步机初始位置检测电流(d0-75); 否则选择高频注入启动(d0-71=1), 并设置初始位置补偿角度(d0-76)为 180(某些电机 d 轴正向和负向饱和特性不明显或者是和常规电机相反)再多次运行。 3、带鼠笼条的同步电机磁极位置辨识不准确启动容易反转, 建议设置为异步机 V/f 运行
电机参数设置异常	检查电机的铭牌标签, 与电机基本参数(F1-00~11)核对, 确认是否完全一致	参照功能手册“设置电机参数”章节设置正确的电机铭牌参数
变频器选型偏小	确认选型过程中是否出现重过载应用按轻载选型, 或小功率变频器带大功率电机的情况	放大变频器选型
同步机超速后触发故障或手动自由停机	同步机超速时, 反电势(F1-12)*电机实际速度(LC-10)*1.414 远高于母线电压, 运行中断后弱磁电流消失, UVW 相电压瞬间大幅增大, 导致输出二极管反向导通出现反电势短路从而出现故障。 如果反电势*LC-10 电机实际速度*1.414 大于过压点, 中断运行可能会使变频器过压炸机。	设置正向上限频率数字设定(d1-03)为过压点生效值(A3-58)/(1.414*同步机反电势), 不应使运行最高速度超过该极限。合理选择电机类型, 反电势过高的电机能够有效降低输出电流, 但是在极限速度以上运行可能会有过压炸机的风险。
长时间低频运行导致降额	低频运行电流换向慢, 上下桥 IGBT 轮换慢, 容易出现 IGBT 节温大幅度波动导致	放大变频器选型

风扇损坏	降温后启动变频器，观察风扇是否转动	如不再转动，更换风扇
硬件异常	寻求技术支持	寻求技术支持

E154.1 / A154.1 / L154.1 / N154.1: HDI 断线

默认故障级别: 15: 忽略 能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机
 1: 最大能力停机
 2: 快速停机
 3: 减速停机
 4~8: 保留
 9: 限速运行
 10: 限制功率
 11: 限电流运行
 12: 限转矩运行
 13: 显示警告
 14: 提示
 15: 忽略

故障机理:

HDI 输入值小于 HDI 输入最小值的 50%

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1.HDI 断线 2.HDI 输入信号频率异常	1、检查 HDI 输入连接线路是否完好 2、检测 HDI 输入信号频率变化看是否有异常中断	1、重新连接 HDI 输入线路 2、设置 HDI 曲线最小输入频率(E4-08/12)是 HDI 信号的频率下限 3、更改故障保护动作选择 12(H1-12)选择合适的故障响应等级，或者屏蔽本故障

E154.3 / A154.3 / L154.3 / N154.3: AI1 输入异常

默认故障级别: 15: 忽略 能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机
 1: 最大能力停机
 2: 快速停机
 3: 减速停机
 4~8: 保留
 9: 限速运行

- 10: 限制功率
- 11: 限电流运行
- 12: 限转矩运行
- 13: 显示警告
- 14: 提示
- 15: 忽略

故障机理:

AI1 输入超出 AI 输入保护范围(E2-14~E2-15)

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
1.AI 断线 2.AI 输入信号电压或电流异常	1、检查 AI 输入连接线路是否完好 2、检测 AI 输入线电压值变化或电流值变化, 超出 AI 输入保护上限与下限(E2-14/15)范围则输入异常	1、重新接好线缆 2、保证输入电压(电流)不超过 AI 输入保护上限与 下限(E2-14/15) 3、更改故障保护动作选择 12(H1-12)选择合适的故障响应等级, 或者屏蔽本故障 4、更改 AI 输入保护参数(E2-14\15\36)的设定, 避免因信号干扰导致的误报

E160.1 / A160.1 / L160.1 / N160.1: Modbus 通信超时

默认故障级别: 0: 自由停机 能否复位: 是

- 故障级别范围:
- 0: 自由停机
 - 1: 最大能力停机
 - 2: 快速停机
 - 3: 减速停机
 - 4~8: 保留
 - 9: 限速运行
 - 10: 限制功率
 - 11: 限电流运行
 - 12: 限转矩运行
 - 13: 显示警告
 - 14: 提示
 - 15: 忽略

故障机理:

通讯建立后, 在检测时间(n2-04)内未收到数据

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
------	------	------

Modbus 通信超时	1、排查 485 通信线缆连接是否正确 2、查看 Modbus 通信超时时间(n2-04)设定值与 PLC 通信周期是否合理 3、检查站号(n2-02)、通信波特率(n2-00)、数据格式(n2-01)等通信参数是否设置正确 4、参照功能手册“通信”章节数据帧格式，检查 Modbus 指令是否设置正确	1、将错误的 485 通信线缆重新连接 2、修改 Modbus 通信超时时间(n2-04)和 PLC 通信周期； 3、修改重复的站号(n2-02)；波特率(n2-00)和数据格式(n2-01)设定为和上位机相同； 4、参照功能手册“通信”章节，编写通信指令
-------------	------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------	-------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------------

E161.1 / A161.1 / L161.1 / N161.1: CANOpen 心跳超时

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
 1：最大能力停机
 2：快速停机
 3：减速停机
 4~8：保留
 9：限速运行
 10：限制功率
 11：限电流运行
 12：限转矩运行
 13：显示警告
 14：提示
 15：忽略

故障机理:

CANOpen 心跳配置后，在检测时间内未收到数据

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
CANOpen 通信超时	检查 CAN 通信线缆连接是否正确；查看参数 n3-04~n3-07，确认干扰情况	排除外部干扰，纠正 CAN 通信线缆错误连接

E161.2 / A161.2 / L161.2 / N161.2: CANOpenPDO 映射

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
 1：最大能力停机
 2：快速停机

E162.2 / A162.2 / L162.2 / N162.2：CANlink 站号冲突

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机
1：最大能力停机
2：快速停机
3：减速停机
4~8：保留
9：限速运行
10：限制功率
11：限电流运行
12：限转矩运行
13：显示警告
14：提示
15：忽略

故障机理:

设备设置了相同的 CANlink 站号

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
CANlink 站号冲突	检查主站与从站的站号是否有重复	修改重复的站号

E163.1：Modbus-RTU 通信超时 (RJ45)

默认故障级别： 0：自由停机 能否复位： 是

故障级别范围： 0：自由停机

故障机理:

Modbus-RTU 通讯建立后，在检测时间(n1-06)内未收到数据

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
Modbus-RTU 通信超时	1、排查调测口 485 通信线缆连接是否正确 2、查看调测口 Modbus 通信超时时间 (n1-06)设定值与 PLC 通信周期是否合理 3、检查站号(n1-08)、通信波特率(n1-07)、数据格式(n1-04)等通信参数是否设置正确 4、参照功能手册“通信”章节数据帧格	1、将错误的调测口 485 通信线缆重新连接 2、修改 Modbus 通信超时时间(n1-06)和 PLC 通信周期； 3、修改重复的站号(n1-08)；波特率(n1-07)和 数据格式(n1-04)设定为同一值； 4、参照功能手册“通信”章节，编写通信指令

	式, 检查 Modbus 指令是否设置正确	
--	-----------------------	--

E189.1 / A189.1 / L189.1 / N189.1: 调试软件通信故障

默认故障级别: 0: 自由停机 能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机
 1: 最大能力停机
 2: 快速停机
 3: 减速停机
 4~8: 保留
 9: 限速运行
 10: 限制功率
 11: 限电流运行
 12: 限转矩运行
 13: 显示警告
 14: 提示
 15: 忽略

故障机理:

调试软件获取控制权限并控制电机运行后, 调试软件与变频器断开连接

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
调试软件获取控制权限并控制电机运行后, 调试软件与变频器断开连接	排查 SOP-20 与 PC 连接是否可靠 排查 SOP-20 与变频器连接是否可靠 排查线路是否布线合理, 必要时考虑增加磁环排除干扰	重新连接 SOP-20 与 PC 端接线、SOP-20 与变频器接线, 必要时考虑增加磁环排除干扰。

E193.1: 晃电欠压故障

默认故障级别: 0: 自由停机 能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

欠压动作为欠压抑制, 电压恢复后减速停机(d1-63=1)时, 因母线电压电压低于欠压抑制生效动作电压(d1-65)而导致强制停机

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
电网电压波动, 触发欠压抑制减速	确认欠压动作是否为减速停机; 确认电网电压是否存在波动, 且波动范围	等待输入电压稳定后运行; 若电压长时间无法稳定, 检查主接触器/电网等是否正

停机	达到欠压抑制生效动作电压(d1-65)。	常。
----	----------------------	----

E195.1: 参数下载异常中断

默认故障级别: 0: 自由停机

能否复位: 是

故障级别范围: 0: 自由停机

故障机理:

参数下载过程中变频器断电

故障排除:

故障原因	确认方法	处理措施
参数下载过程中断电	无	执行以下任何一个步骤，恢复参数后再复位故障 1、参数初始化 2、参数下载



19012528A00

由于本公司持续的产品升级造成的内容变更，恕不另行通知
版权所有 © 深圳市汇川技术股份有限公司
Copyright © Shenzhen Inovance Technology Co., Ltd.



扫码下载
掌上汇川App

深圳市汇川技术股份有限公司
Shenzhen Inovance Technology Co., Ltd.

www.inovance.com

苏州汇川技术有限公司
Suzhou Inovance Technology Co., Ltd.

www.inovance.com

地址：深圳市龙华新区观澜街道高新技术产业园
汇川技术总部大厦

总机：(0755) 2979 9595 传真：(0755) 2961 9897
客服：4000-300124

地址：江苏省苏州市吴中区天鹅荡路52号

总机：(0512) 6637 6666 传真：(0512) 6285 6720
客服：4000-300124