

200A系列快速使用指南

1. 基本信息

感谢您对本公司的信任并选择使用本公司产品。为使您能够更加的了解和使用我司的产品，使其发挥最佳效果，为您提供完善的售后服务，敬请您在使用前仔细阅读说明书。

1-1 产品对象

本说明书为产品使用者而备，它包括产品的性能、简单的故障说明和排除方法，用于安装、操作、调试和维修。无论是初次使用本产品的客户，还是已有使用经验的客户都要仔细阅读本说明书，以避免错误操作给您的使用带来不便。

⚠ 危险

在安装或操作 200A系列变频器之前，请先阅读并理解本手册。请专业人员安装、调试、检修、保养变频器。

- 实施配线前，务必切断电源。
- 切断交流电源后，变频器内部仍然可能残留电能，在接触其内部电子器件前，至少要等待4分钟，否则有触电危险。
- 送电中绝不可插拔变频器上的任何连接器，以避免变频器损坏并造成人员伤亡。
- 变频器接地端子请务必正确接地。
- 主回路端子配线必须正确，R/L、S、T/N为电源输入端子，绝不可与U、V、W输出端子混用，否则送电时会造成变频器的损坏。
- 务必按本说明书操作，否则可能会造成严重的人员伤亡。

2. 铭牌标签及机型号定义说明

AC Drive

产品型号 → MODEL: 200A-1R5G3
功率规格 → POWER: 1.5KW
输入规格 → INPUT: 3PH AC380V 50HZ/60HZ
输出规格 → OUTPUT: 3PH AC380V 3.8A 0-600HZ
产品条码 → B0520122A0001

Read the user manual before operation.
Don't touch components until 4Min. after disconnection.

CAUTION

► 型号说明

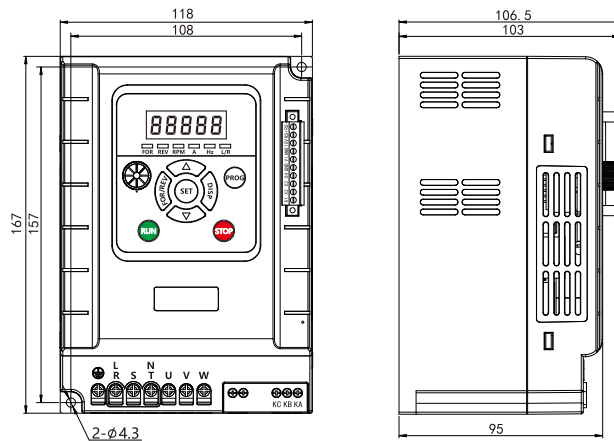
200A-1R5 G 3

200A 系列	产品系列
R40: 表示0.4KW	
R75: 表示0.75KW	
1R5: 表示1.5KW	
2R2: 表示2.2KW	
	适配电机功率

1	1PH AC220V
3	3PH AC380V
电压等级	

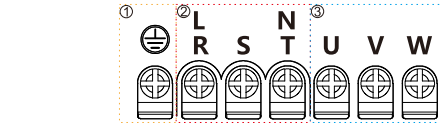
G	重载型
类型	

3. 产品外形及安装尺寸



产品型号	功率 (KW)	输出电流 (A)	外形尺寸 (mm)			安装尺寸 (mm)		
			H	W	D	H1	W1	d
200A-R40G1	0.4	2.5	167	118	107	157	108	4.3
200A-R75G1	0.75	5.1						
200A-1R5G1	1.5	7.5						
200A-2R2G1	2.2	9						
200A-R75G3	0.75	2.3						
200A-1R5G3	1.5	3.8						
200A-2R2G3	2.2	5.6						
200A-003G3	3	7						

4. 主回路接线端子说明



端子标记	端子功能
⊖	接地端子
U、V、W	变频器输出端子，接电机线
L、N	变频器输入端接AC220V电源
R、S、T	变频器输入端接AC380V电源

5. 控制回路接线端子说明

端子名	说明	规格
RS+, RS-	RS485 通讯	最大波特率: 38400bit/s
X1-X4	数字量输入端子	1. 逻辑: >DC19V 逻辑0; 即该端子功能无效。 <DC14V 逻辑1; 即该端子使能开启。 2. 输入电压: 0~30V; 3. 输入阻抗: 3.6kΩ;
+10V	10V 电源	最大负载10mA
VI	模拟量输入端子	VI 为电压输入 (0~10V); 电压输入: 输入阻抗大约 10kΩ;
GND	信号地	控制回路的公共端口 (信号地)
AMO	模拟量输出端子	1.AM范围: 0~10V电压输出 2.电压输出: 负载阻抗大于500Ω
KA-KB	继电器输出	1. 阻性负载: 250VAC 3A/30VDC 3A; 2. 感性负载: 250VAC 0.2A/24VDC 0.1A (cosφ=0.4); 3.KA与KB 常开组 KA与KC (保留)

6. 按键功能说明

按键	名称	功能
	运行键	通过在面板按键直接启动变频器;
	停止/复位键	用于停止变频器或在故障时复位变频器;
	正反转切换键	通过面板上直接切换变频器的正转或反转;
	位移键	用于在主界面循环显示数据; 或在修改参数时, 选择参数的修改位;
	菜单键	用于一级菜单进入或退出
	设定键	逐级进入菜单画面、设定参数确认
	递增和递减键	用于数据或功能码的递增 (UP) 或递减 (DOWN)
	调速电位器	用于调节变频器速度快慢;

7. 故障报警与处理对策

警告	故障	故障名称	处理对策
-	E.01	输出短路	检查电机接线、检查电机线及电机绝缘情况
A.02	E.02	加速过电流	1.增大加速时间 2.手动提升转矩 3.排除外围故障 4.进行电机参数自学习 5.选择转速追踪启动或等电机停止后再启动 6.取消突加负载 7.选用功率等级更大的变频器
A.03	E.03	减速过电流	1.排除外围故障 2.进行电机参数自学习 3.增大减速时间 4.取消突加负载 5.加装制动单元及电阻
A.04	E.04	恒速过电流	1.排除外围故障 2.进行电机参数自学习 3.取消突加负载 4.选用功率等级更大的变频器
A.05	E.05	加速过电压	1.检查电源, 将电压调至正常范围 2.适当增大加速时间 3.取消突加负载 4.进行电机参数辨识或选用更大的变频器
A.06	E.06	减速过电压	1.将电压调至正常范围 2.取消此外动力或加装制动单元及电阻 3.增大减速时间 4.自由停车
A.07	E.07	恒速过电压	1.将电压调至正常范围 2.取消突加负载或加装制动单元及电阻 3.进行电机参数辨识或选用更大的变频器
A.09	E.09	欠压	确保电网电压正常
A.10	E.10	变频器过载	1.选择更大功率产品 2.按电机铭牌正确设置
A.12	E.12	输入缺相	检查输入电源线的连接
-	E.13	电机缺相	1.检查电机接线 2.检查电机
A.14	E.14	IGBT温度过高	1.清理风道 2.更换风扇
-	E.16	内部报警	返厂检修
-	E.19	电机参数自学习失败	正确设置电机铭牌参数
-	E.23	接地报警	1.电机对地短路 2.更换电机线或电机
A.24	E.24	扭矩极限	正确设置电机参数或调整P09.04/P09.05参数
A.25	E.25	电流极限	正确设置电机参数或调整P09.00参数
A.27	E.27	外部报警	正确设置端子参数
A.31	E.31	反馈报警	检查反馈线或反馈源
A.45	E.45	电机过载	1.选择更大功率产品 2.按电机铭牌正确设置
A.46	E.46	高压报警	检查水压或压力表
A.47	E.47	低压报警	检查是否漏水漏气
-	E.48	累计工作时间到达故障	使用参数初始化功能清除记录信息
-	E.88	控制板与驱动板通讯异常	返厂检修
-	E.89	按钮禁用	按实际情况正确设置P10.01.02.03参数
-	E.91	参数错误	未按规定正确设置参数
-	E.92	参数超限	未按规定正确设置参数
A.95	E.95	电源报警	检查电网电压
A.96	E.96	断线报警	检查端子模拟量接线或信号是否正常
A.97	E.97	通讯控制字超时	1.检查上位机程序 2.检查通讯连接线 3.正确设置通讯参数 4.使用屏蔽线
-	E.98	参数恢复出厂值	按“STOP”复位即可
-	E.99	开启制动电阻制动	按实际情况正确设置“P00.72”
-	E.100	驱动电压报警	保留
-	E.101	锁定转子	同步电机堵转

以上操作未解决报警请寻找技术支持

8. 基本功能参数简表

P00组-P11组 功能参数		
P00组 基本功能参数		
P00.01 控制模式		
0: V/F控制		
* 1: 矢量控制		
P00.02 命令来源选择		
* 0: 操作面板命令通道		
1: 端子命令通道		
2: 通讯命令通道		
3: 端子或通讯命令通道		
P00.03 主频率源 X 选择		
0: 数字设定 (预置参考值)		
2: VI		
* 4: 键盘递增(UP)/递减(DOWN)给定		
6: 多段速指令给定		
7: 简易PLC给定		
8: PID给定		
9: 通讯给定		
10: 电位器给定		
P00.04 辅频率源 Y 选择		
* 0: 数字设定 (预置参考值)		
2: VI		
4: 键盘递增(UP)/递减(DOWN)给定		
6: 多段速指令给定		
7: 简易PLC给定		
8: PID给定		
9: 通讯给定		
10: 电位器给定		
P00.05 辅频率源 Y 范围选择		
* 0: 相对最大频率		
1: 相对主频率源 X		
P00.06 辅频率源 Y 范围		
0~200%	* 100	
P00.07 辅频率源 Y 偏置频率		
0~P0.10	* 0	
P00.08 频率源运算选择		
十位: 频率源主辅运算关系		
* 0: 主+辅		
1: 主-辅		
2: 二者最大值		
3: 二者最小值		
个位: 频率源选择		
* 0: 主频率源 X		
1: 主辅运算结果 (关系由十位确定)		
2: 主频率源 X与辅频率源 Y 切换		
3: 主频率源 X与主辅运算结果切换		
4: 辅频率源 Y与主辅运算结果切换		
P00.09 预置参考值		
-100%~100%	* 0	
P00.10 最大频率		
0~655.35Hz	* 50	
P00.12 上限频率		
0~P00.10	* 50	
P00.14 下限频率		
0~P00.10	* 0	
P00.15 低于下限频率运行模式		
* 0: 下限频率运行		
1: 停机		
2: 0速运行		
P00.16 运行方向选择		
* 0: 默认方向		
1: 默认方向相反		
P00.17 反向运行禁止		
0: 无效		
* 1: 有效		
P00.20 时间精度		
0: 1s		
* 1: 0.1s		
2: 0.01s		
P00.22 加速时间1		
0~65535s	* 10	
P00.23 减速时间1		
0~65535s	* 10	
P00.25 加速时间2		
0~65535s	* 10	
P00.26 减速时间2		
0~65535s	* 10	
P00.28 加速时间3		
0~65535s	* 10	
P00.29 减速时间3		
0~65535s	* 10	
P00.31 加速时间4		
0~65535s	* 10	
P00.32 减速时间4		
0~65535s	* 10	
P00.33 加速时间1和2切换频率		
0~650.00Hz	* 0	
P00.34 减速时间1和2切换频率		
0~650.00Hz	* 0	
P00.40 UP/DOWN 掉电记忆选择		
* 0: 不记忆		
1: 记忆		
P00.41 UP/DOWN 停机记忆选择		
* 0: 不记忆		
1: 记忆		
P00.42 运行时频率UP/DOWN基准		
* 0: 运行频率		
1: 设定频率		
P00.43 UP/DOWN 步长		
0.01~100.00Hz	* 0.1	
P00.44 跳跃频率1		
0~P00.10	* 0	
P00.45 跳跃频率2		
0~P00.10	* 0	
P00.46 跳跃频率幅宽		
0~P00.10	* 0	
P00.47 点动频率		
0~P00.12	* 5	
P00.48 点动加速时间		
0~65535s (与P00.20有关)	* 10	
P00.49 点动减速时间		
0~65535s (与P00.20有关)	* 10	
P00.50 紧急停止减速时间		
0~65535s (与P00.20有关)	* 10	
P00.60 启动延迟时间		
0~100s	* 0	
P00.61 启动延迟功能		
0: 直流夹持		
* 2: 自由运转		
P00.62 频率跟踪启动		
* 0: 无效		
1: 有效		
P00.63 最小启动频率设定值		
0~50Hz	* 0	
P00.64 最小运行频率		
0~20Hz	* 0	
P00.65 同步电机启动方式		
0: 初始位置检测启动		
* 1: 对磁启动		
P00.66 掉电启动延时		
0~3600s	* 0	
P00.70 直流夹持电流		
0~150%	* 50	
P00.71 停机制动电流		
0~150%	* 50	
P00.72 停机制动时间		
0~60s	* 0	
P00.73 停机制动切入频率		
0~500Hz	* 0	

P00.74 同步电机对磁启动电流		
0~150%	* 80	
P00.75 同步电机对磁时间		
0.1~60s	* 3	
P00.80 停机功能		
* 0: 自由停车		
1: 直流夹持		
P00.81 最低停止频率		
0~400Hz	* 0	
P02.03 多点V/F频率点1		
0.00Hz~P02-05	* 0	
P02.04 多点V/F电压点1		
0.0%~100.0%	* 0	
P02.05 多点V/F频率点2		
0.00Hz~P02-07	* 0	
P02.06 多点V/F电压点2		
0.0%~100.0%	* 0	
P02.07 多点V/F频率点3		
0.00Hz~P02-09	* 0	
P02.08 多点V/F电压点3		
0.0%~100.0%	* 0	
P02.09 多点V/F频率点4		
0.00Hz~P02-12	* 0	
P02.10 多点V/F电压点4		
0.0%~100.0%	* 0	
P02.11 多点V/F频率点5		
0.00Hz~P01.03	* 0	
P02.12 多点V/F电压点5		
0.0%~100.0%	* 0	
P02.15 V/F分离电压源		
* 0: 数字设定 (P02-16)		
1: VI		
5: 多段速		
6: 简易PLC		
7: PID.过程闭环		
8: 通讯		
10: 电位器设定		
P02.16 V/F分离电压设定		
0V~电机额定电压	* 0	
P02.17 V/F分离电压上升时间		
0~1000s	* 0	
P02.18 V/F分离电压下降时间		
0~1000s	* 0	
P02.19 V/F分离停机方式选择		
* 0: 频率电压独立减至0		
1: 电压减为0后频率再减		
P02.20 自动稳压功能		
0: 关闭		
* 1: 开启		
P02.30 低频力矩补偿		
0~199%	* 100	
P02.31 高频力矩补偿		
0~199%	* 100	
P02.32 转差补偿		
-400~399%	* 80	
P02.33 转差补偿时间常数		
-400~399%	* 0.1	
P02.34 振荡抑制		
0~3000%	* 50	
P02.35 振荡抑制时间常数		
0.001~0.05s	* 0.005	
P02.36 启动励磁		
0~300%	* 100	
P02.37 正常励磁切换点		
0~10	* 1	
P02.38 启动转矩补偿		
0~25%	* 0	
P02.40 同步电机低速补偿		
0~120%	* 80	
P02.41 同步电机负载补偿		
0~500%	* 120	
P02.42 同步电机补偿低速滤波时间		
0.01~20s	* 0.8	
P02.43 同步电机补偿高速滤波时间		
0.01~20s	* 0.8	
P02.44 同步电机电流滤波时间		
0.001~1s	* 0.5	
P02.45 同步电机高速补偿		
-400~400%	* 10	

P02组 控制方式		
P02.00 V/F曲线设定		
* 0: 直线V/F		
1~9: 保留		
P02.01 V/F转矩提升		
0~30%	* 0	
0.001~1s	* 0.5	
P02.02 V/F转矩提升截止频率		
0~655.35Hz	* 50	

P02.50 转矩类型 * 0: 恒转矩 1: 可调转矩 2: 转矩优化 P02.51 可调转矩调节 40-90% * 90 P02.52 自动能耗最优最小磁通 40-75% * 66	P04组 输出端子 P04.00 继电器1功能(KA-KC) 0: 无效 1: 运行 * 2: 故障输出 3: 频率水平检测FDT1输出 4: 频率到达 5: 0速运行 6: 电机过载保护 7: 变频器过载保护 10: 长度到达 11: PLC循环 12: 累计运行时间到达 13: 频率限定中 14: 转矩限定中 15: 变频器就绪 17: 上限频率到达 18: 下限频率到达 19: 欠压状态输出 20: 通讯设定 21: 定位接近 22: 定位完成 23: 0速运行2 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 27: 频率2到达 28: 电流1到达 29: 电流2到达 30: 定时到达 31: VI输出超限 32: 卸载中 33: 反转运行 34: 0电流 35: 模块温度到达 36: 输出电流超限 37: 下限频率到达停机也输出 38: 故障或报警 39: 过温度报警 40: 运行时间到达 41: 故障无欠压 42: 压力高 43: 压力低 44: 压力到达 P04.01 继电器2功能(KA-KB) 同上 P04.09 Do逻辑 * 0: KA-KB 常开 KA-KC 常开 1: KA-KB 常开 KA-KC 常闭 10: KA-KB 常闭 KA-KC 常开 11: KA-KB 常闭 KA-KC 常闭 KA为公共端, 使用时请注意区分或混用 P04.10 继电器1开启延时 0-600s * 0 P04.11 继电器2开启延时 0-600s * 0 P04.20 AMO输出类型 * 3: 0-10V P04.21 AMO输出功能选择 0: 无功能 10: 输出频率 * 11: 参考值 12: 反馈值 13: 电机电流 16: 输出功率 17: 电机转速 18: 输出电压 20: 通讯控制 22: VI输入 26: 母线电压 30: 输出转矩 80: 应用控制 P04.22 AMO最小输出比例 0-200% * 0 P04.23 AMO最大输出比例 0-200% * 100
P03组 输入端子 P03.00 DI 滤波时间 2-16ms * 4 P03.01 DI 逻辑 0-65535 * 0 P03.04 DI (X1) 输入 0: 无效 * 1: 正转 2: 反转运行 3: 正反转切换 4: 点动正转 5: 点动反转 6: UP 7: DOWN 8: 停止 9: 自由运转停车 10: 复位+自由运转停车 11: 复位 12: 快速停车 13: 直流制动 14: 多段设定值bit0 15: 多段设定值bit1 16: 多段设定值bit2 18: 加减速bit0 19: 加减速bit1 20: 脉冲正转 21: 脉冲反转 22: 仅顺时针启动 23: 仅逆时针启动 24: 频率源切换 32: 命令来源切换1 33: 命令来源切换2 34: 外部故障 35: 计数器A (加) 41: PID暂停 42: PID作用方向取反 43: PID积分暂停 44: PID参数切换 45: PLC状态复位 P03.05 DI (X2) 输入 同上 * 2 P03.06 DI (X3) 输入 同上 * 14 P03.07 DI (X4) 输入 同上 * 15 P03.20 信号中断检测时间 1-99s * 10 P03.21 信号中断动作 * 0: 无效 2: 停止 3: 点动运行 4: 最大频率运行 5: 停止并报警 P03.30 VI模式 * 0: 电压 1: 电流 P03.31 VI电压最小值 0-9.99V * 0.07 P03.32 VI电压最大值 0.01-10V * 10 P03.35 VI最小参考值/反馈值 -200-200% * 0 P03.36 VI最大参考值/反馈值 -200-200% * 100 P03.37 VI滤波时间 0.001-10s * 0.01 * P03.38 VI零点死区 0-20V/mA * 0	P04.24 AMO最小输出 0-20 (保留) P04.25 AMO最大输出 0.01-20 (保留) P05组 PID参数 P05.00 PID设定源 * 0: 参数P05.01设定 1: VI 3: 键盘Up/Down给定 5: 通讯给定 6: 多段速 10: 键盘电位器给定 P05.01 PID给定值 -3000-3000 * 3 P05.02 过程控制反馈源 * 0: VI 5: 通讯给定 P05.03 过程PI正反逻辑 * 0: 正向 1: 反向 P05.04 PID给定反馈基准值 0.1-6553.5 * 10 P05.05 过程PI比例增益 0-1000 * 20 * P05.06 过程PI积分时间 0.01-655.35s * 2 P05.07 过程PI微积分时间 0-10.000s * 0 P05.08 PID反转截止频率 0-655.35Hz * 0 P05.09 偏差极限 0-200% * 0 P05.10 过程PID微分极限 0.1-100 * 0.1 P05.11 PID给定变化时间 0-650s * 0 P05.12 PID反馈滤波时间 0-60s * 0 P05.13 PID输出滤波时间 0-60s * 0 P05.21 PID初值 0-10.00 * 0 P05.22 PID初值保持时间 0-650.00s * 0 P05.23 输出正向偏差最大值 0-100% * 1 P05.24 输出反向偏差最大值 0-100% * 1 P05.25 PID积分属性 0-11 * 0 P05.26 PID反馈丢失检测值 0-100% * 0 P05.27 PID反馈丢失检测时间 0-100% * 0 P05.28 PID停机运算 * 0: 停机不运算 1: 停机运算 P05.29 唤醒压力 0-6500 * 2 P05.30 唤醒延迟时间 0-6500s * 0 P05.31 休眠压力 0-6500 * 4 P05.32 休眠延迟时间 0-6500s * 60 P05.33 休眠模式设定 0: 禁止休眠 * 1: 压力到达 2: 频率到达 3: 压力和频率同时到达 P05.34 休眠频率 0-655.35Hz * 30 P05.35 压力比例联动 0: 使能 * 1: 禁止
P06.27 简易PLC4段运行时间 0-6500 * 0 P06.28 简易PLC4加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.29 简易PLC5段运行时间 0-6500 * 0 P06.30 简易PLC5加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.31 简易PLC6段运行时间 0-6500 * 0 P06.32 简易PLC6加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.33 简易PLC7段运行时间 0-6500 * 0 P06.34 简易PLC7加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.35 简易PLC8段运行时间 0-6500 * 0 P06.36 简易PLC8加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.37 简易PLC9段运行时间 0-6500 * 0 P06.38 简易PLC9加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.39 简易PLC10段运行时间 0-6500 * 0 P06.40 简易PLC10加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.41 简易PLC11段运行时间 0-6500 * 0 P06.42 简易PLC11加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.43 简易PLC12段运行时间 0-6500 * 0 P06.44 简易PLC12加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.45 简易PLC13段运行时间 0-6500 * 0 P06.46 简易PLC13加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.47 简易PLC14段运行时间 0-6500 * 0 P06.48 简易PLC14加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.49 简易PLC15段运行时间 0-6500 * 0 P06.50 简易PLC15加减速度时间选择 0-3 * 0 P06.51 多段速0给定方式 * 0: P06.00给定 1: 模拟量VI 9: 键盘Up/Down给定 10: 键盘电位器给定	P07.32 通讯波特率 0: 300b 1: 600b 2: 1200b 3: 2400b 4: 4800b * 5: 9600b 6: 19200b 7: 38400b P07.33 数据格式 * 0: 无检验 (1停止位) 1: 偶校验 (1停止位) 2: 奇校验 (1停止位) 3: 无校验 (2停止位) P07.35 响应最小延迟时间 0-0.5s * 0.002 P07.36 响应最大延迟时间 0.1-10s * 5 P07.38 报文响应方式 * 0: 每次均回复 * 100 1: 仅回复异常 * 100 2: 不回复 * 0 P07.39 写控制 0: 参数下电不保存 * 1: 参数下电保存
P07组 通讯参数 P07.03 通讯中断时间 0.1-650.00s * 1 P07.04 通讯中断功能 * 0: 无效 2: 停止 3: 点动运行 4: 最大运行频率 5: 停止并报警 6: 警告 P07.06 复位通讯中断 * 0: 无效 1: 复位通信中断 P07.30 通讯协议 * 0: MODBUS-RTU 2: 保留 P07.31 本机地址 1-247 * 1	P08.01 过调制功能 90-105.5% * 100 P08.02 死区补偿 0-200 * 100 P08.07 最大死区补偿频率 20-1000Hz * 500 P08.10 直流回路电压补偿 * 0: 不补偿 1: 补偿1 2: 补偿2 P08.20 载波频率 2-16kHz * 5 P08.30 操作模式 * 0: 正常操作 2: 恢复出厂值 P08.40 频率检测值1 0-655.35Hz * 50 P08.41 频率检测值1滞环 0-100% * 5 P08.42 频率达到检测宽度 0-100% * 0 P08.43 频率检测值2 0-655.35Hz * 50 P08.44 频率检测值2滞环 0-100% * 5 P08.45 任意到达频率检测值1 0-655.35Hz * 50 P08.46 任意到达频率检测宽度1 0-100% * 0 P08.47 任意到达频率检测值2 0-655.35Hz * 50 P08.48 任意到达频率检测宽度2 0-100% * 0 P08.49 0电流检测水平 0-300% * 5 P08.50 0电流检测延时时间 0-600s * 0.1 P08.51 输出电流超限值 0-300% * 200 P08.52 输出电流超限检测延时 0-600s * 0 P08.53 任意到达电流1 0-300% * 100 P08.54 任意到达电流1宽度 0-300% * 0
P08.55 任意到达电流2 0-300% * 100 P08.56 任意到达电流2宽度 0-300% * 0 P08.57 模块温度到达 0-200°C * 75 P08.58 本次运行时间到达 0-6500min * 0 P08.59 累计上电时间到达 0-6500h * 0	P09.50 电机过载保护选择 * 0: 禁止 1: 允许 P09.51 电机过载保护因数 0.2-60 * 1 P09.52 电机热保护预警系数 50-100% * 80 P09.58 同步电机失速保护 * 0: 关闭 1: 开启 P09.59 同步电机失速保护时间 0.05-1s * 0.1 P09.60 故障警告显示 0: 不显示 1: 正常显示 * 2: 上电故障清除 P09.61 故障锁定 * 0: 不锁定 1: 锁定 P09.62 变频器故障时动作 0: 显示故障并停机 * 1: 先显示警告再停机 P09.70 自动复位次数 * 0: 手动复位 1: 自动复位1次 2: 自动复位2次 3: 自动复位3次 4: 自动复位4次 5: 自动复位5次 6: 自动复位6次 7: 自动复位7次 8: 自动复位8次 9: 自动复位9次 10: 自动复位10次 11: 自动复位15次 12: 自动复位20次 13: 无限次自动复位 * P09.71 自动复位时间 0-600s * 10
P09组 故障与保护参数 P09.00 过流失速防止阈值 0-300% * 200 P09.01 电流控制器1比例 0-300% * 100 P09.02 电流控制器1积分 0.005-2s * 150 P09.04 电动机转矩极限 0-1000% * 150 P09.05 发电时转矩极限 0-1000% * 150 P09.08 过流失速报警延时 0-60s * 60 P09.09 转矩极限报警延时 0-60s * 60 P09.20 制动功能 * 0: 无效 1: 电阻制动 2: 交流制动 P09.21 电阻制动门限 取决于电压规格 P09.24 过压失速防止门限 取决于电压规格 P09.25 过压控制 0: 无效 * 2: 模式1 3: 模式2 P09.26 过压控制积分系数 0.01-0.1s * 0.05 P09.27 过压控制比例系数 0-200% * 100 P09.28 交流制动比例系数 1.0-2.0 * 1.4 P09.29 交流制动最大电流 0-150% * 100 P09.40 电机缺相检测 0: 关闭 * 1: 打开 P09.41 电源不平衡选择 * 0: 故障停机 1: 警告 2: 无效 4: 警告中敏感度 5: 故障停机中敏感度 6: 故障停机高敏感度 P09.42 电网跌落功能 * 0: 无效 1: 减速 2: 减速故障 3: 自由运转停车 4: 瞬间掉电不停机 5: 瞬间掉电不停机故障 6: 故障 P09.43 电网故障判断电压 100-800V (保留) P09.44 瞬间掉电不停机增益 0-500% * 100 P09.45 瞬间掉电不停机恢复阈值 0-65535 * 200 P09.46 电压故障后变频器动作 * 0: 故障锁定 1: 飞车启动	P10.00 故障记录 * P10.00 LCP主页选项 1: 电机电压 2: 电机转速 4: 直流电压 8: 温度 16: 过程PID反馈值 128: VI输入 4096: 输出功率 8192: 过程PID给定值 P10.01 RUN键 0: 无效 * 1: 生效 P10.02 STOP键 0: 无效 * 1: 生效 2: 复位有效 P10.04 参数锁定 * 0: 无效 1: 保护 P10.10 运行天数 0-9999d P10.11 运行小时 0-60000h P10.12 功率计数 0-65535kwh P10.13 上电次数 0-65535 * P10.14 过热次数 0-65535 * P10.15 过压次数 * 0-65535
P10.16 复位功率计数 * 0: 不复位 1: 复位 P10.17 复位运行小时 0.2-60 * 1 1: 不复位 1: 复位 P10.20 第一次故障类型 参照故障表 P10.21 第二次故障类型 参照故障表 P10.22 第三次故障类型 参照故障表 P10.30 第一次故障时频率 --- P10.31 第一次故障时电流 --- P10.32 第一次故障时电压 --- P10.33 第一次故障时DI --- P10.34 第一次故障时DO --- P10.35 第一次故障时上电时间 --- P10.36 第一次故障时运行时间 --- P10.40 第二次故障时频率 --- P10.41 第二次故障时电流 --- P10.42 第二次故障时电压 --- P10.43 第二次故障时DI --- P10.44 第二次故障时DO --- P10.45 第二次故障时上电时间 --- P10.46 第二次故障时运行时间 --- P10.50 第三次故障时频率 --- P10.51 第三次故障时电流 --- P10.52 第三次故障时电压 --- P10.53 第三次故障时DI --- P10.54 第三次故障时DO --- P10.55 第三次故障时上电时间 --- P10.56 第三次故障时运行时间 --- P10.70 软件版本 --- P10.71 主板软件版本 ---	P11.15 PID参考值 P11.16 反馈值 P11.17 PLC阶段 P11.18 输入脉冲频率 P11.19 反馈速度 (Hz) P11.20 剩余运行时间 P11.21 VI输入值 P11.25 当前上电时间 P11.26 累积上电时间 P11.27 当前运行时间 P11.29 通讯设定值 P11.34 同步电机转子角度 P11.35 变频器温度 注意: 以上标记 * "为默认参数值 P10、P11参数组以变频器 实际显示为准
P11组 数据监控 P11.00 输出频率 0-9999d P11.01 设定值 P11.02 直流电压 P11.03 电机电压 P11.04 电机电流 P11.05 输出功率 P11.06 输出转矩% P11.07 DI输入状态 P11.08 DO输出状态 P11.09 VI输入值 P11.14 电机转速	