

5

! " # \$ % & () * + , -
 . / : ; < = > ' ? @ ! A B C D E F G : ; U / T 1 & / T 2 & V / T 3
 6 7 8 9 : ; < = > ' ? @ ! A B C D E F G : ; U / T 1 & / T 2 & V / T 3

H I J B K ⊕ ⊕ 1 / ⊕ ⊕ 2 M ⊕ ⊕ 2 B R M N : ? @ O D P Q : ;

R S T : ; > ') *) U V W X Y
 ? @ Z I : ; R A & B & C [: ; D \] 2 2 0 V B ^ _ ` a b
 c d e G f g O h i ^ j k ? @ l m n o p q j k
 r s t u h 2 v w x y ^ z { | ^ w B
 o } x ~ + }

? @ •
 B C & B ^
 O [B T T O ' Y
 o B ,

? @ D ⊗ 3 & J B K
 h B Z I
 F G : D + / G 4. F G

2.



矢量控制通用变频器

型号: **GV50-45P5**
 额定输入: **3相 380V 50/60Hz**
 额定输出: **3相 0~380V 0~650Hz**
 额定功率: **5.5kW**
 额定电流: **13A**

S/N:



11010207842011980001

江西江特电气集团有限公司

w b & b Pe & BC & _`
_a
GV50 -4 030

系列代号	输入电压等级	最Y使用功率
GV50 系列	4 : AC380V	0P7: 0.75kW 1P5: 1.5kW 2P2: 2.2kW 011: 11kW 030: 30kW ... 630: 630kW

3.

GV50-4 ! " 400V

# \$ % & ' () * kW+	, - . / * A+	, O. / * A+	1 2. 3 * kW+	4 5 6 7
GV50-40P7	0.75	2.5	3.5	0.75
GV50-41P5	1.5	3.8	5.0	1.5
GV50-42P2	2.2	5.5	6.0	2.2
GV50-43P7	3.7	9.0	10.5	3.7
GV50-45P5	5.5	13	14.6	5.5
GV50-47P5	7.5	17	20.5	7.5
GV50-4011	11	24	29	11
GV50-4015	15	30	35	15
GV50-4018	18.5	39	44	18.5
GV50-4022	22	45	50	22
GV50-4030	30	60	65	30
GV50-4037	37	75	80	37
GV50-4045	45	91	83	45
GV50-4055	55	112	102	55
GV50-4075	75	150	157	75
GV50-4090	90	176	160	90
GV50-4110	110	210	192	110
GV50-4132	132	253	232	132

运 F G 特性	调速范围	1:100 (V/f F G, ? PG 矢量F G 1) 1:200 (? PG 矢量F G 2, 同步机? PG 矢量F G)
	速度F G精度	±0.5% (V/f F G) ±0.2% (? PG 矢量F G 1,2, 同步机? PG 矢量F G)
	速度波动	±0.3% (? PG 矢量F G 1,2, 同步机? PG 矢量F G)
	转矩响j	<10ms (? PG 矢量F G 1,2, 同步机? PG 矢量F G)
	起动转矩	0.5Hz:180%(V/f F G, ? PG 矢量F G 1) 0.25Hz:180%(? PG 矢量F G 2, 同步机? PG 矢量F G)
	起动频率	0.00~600.00Hz
	加减速时间	0.00~60000s
	载波频率	0.7kHz~16kHz
	频率h定方式	数字h定 + 操作面K ^/√ 数字h定 + HI UP/DOWN 通讯h定 模拟h定 (AI1/AI2/EAI) HI 脉冲h定
	起动方式	从起动频率起动 先C流G动S 起动 速度搜索起动
	停机方式	减速停机 自` 停车 减速停机 + C流G动
	能耗G动能力	75kW及以下G动J L { 内置 G动J L 动作电压: 400V 电压等级:650~750 / - 0 F 1 + 2 6 . 9 3 3 e T j 9 6 T f 6 .

基本功能	输/ HI	一个高速脉冲输/ HI ,0-50kHz 的方波信号输/ ,{ 实 Oh 定频率、输/ 频率等物理量的输/。 一个开@量输/ HI 、一组继电器输/ HI ({ X展至两组) 一个模拟量输/ HI ({ X展至两个),电压电流输/ { 选, { 实 Oh 定频率、输/ 频率等物理量的输/
特色功能	参数拷贝、参数i 份、共C 流母g、两组电机参数自` 切换、灵活的功能码显隐性、各种主辅给定! 切换、速度搜索、多种加减速曲g 选择、模拟量自动校正、抱闸F G、最多{ 支持 16 速运. (两 速支持灵活的频率给定方式)、! 频F G运. 、定" F G、# 数功能、三组VW记S、过%&G动、过压< 速、' 压< 速、(电S 启动。) * 频率、频率+ 定、. 加减速时间自` 切换、电机- 度保. 、灵活的/ OF G、过程 PID F G、1 x PLC、灵活的多功能2 h置、下3 F G、参数4 5、6 &F G、高精度的转矩限定、V/f 分wF G	
保. 功能:参见第 10 节7VW8 断及9: 处理		
境	使用< 所	= 内,A \ > ? C @, ? 导电性AB、CD 性气r、{ q 性气r、E F、GH气、I G QJ 分等
	KL 高度	0~2000 M 1000 M以s 降额使用,NO高 100 M, 额定输/ 电流减P 1%
	• 境- 度	-10P ~40P, 40P ~50P Q间降额使用,NO高 1P, 额定输/ 电流减P 1%
	R 度	5~95%, A 允许S T
	U 动	小k 5.9 m/s ² (0.6g)
• 境	VW- 度	-40P ~+70P
no	X 率 (额定功率)	7.5kW及以下: Y 93% 11~45kW: Y 95% 55kW及以s : Y 98%
	安装方式	560kW! 630kW为机Z 式, n 余= 为[\ 式
] . 等级	IP20
	^ _ 方式	` a / ^

5.

变频器c 号	外型尺寸 (mm)						重量 (kg)
	W	H	D	W1	H1	安装孔距 d	
GV50-40P7	93	190	152	70	180	4.5	1.4
GV50-41P5							
GV50-42P2							
GV50-43P7							
GV50-45P5	120	245	169	80	233	5.5	2.9
GV50-47P5							
GV50-4011	145	280	179	105	268	5.5	3.9
GV50-4015	190	365	187	120	353	6	6.2
GV50-4018							
GV50-4022							
GV50-4030	250	400	235	230	380	6.8	12
GV50-4037							
GV50-4045	300	545	255	245	523	10	35.6
GV50-4055							
GV50-4075	385	670	261	260	640	12	37
GV50-4090	395	785	291	260	750	12	50
GV50-4110							
GV50-4132	440	900	356	300	865	14	66
GV50-4160							
GV50-4185	500	990	368	360	950	14	88
GV50-4200							
GV50-4220							
GV50-4250	650	1040	406	400	1000	14	123
GV50-4280							

江特
JIANGTE

CV系列通用变频器随机使用说明书6.

变频器c号	功率HI			D地HI		
	g * 3e (mm ²)	螺	力矩 (kgf.cm)	g * 3e (mm ²)	螺	力矩 (kgf.cm)
GV50-4160	150	M2	440 ± 0.5	95	M2	440 ± 0.5
GV50-4185	185	M2	440 ± 0.5	95	M2	440 ± 0.5
GV50-4200	185	M2	440 ± 0.5	95	M2	440 ± 0.5
GV50-4220	240	M2	440 ± 0.5	120	M2	440 ± 0.5
GV50-4250	120x2	M6	690 ± 0.5	120	M6	690 ± 0.5
GV50-4280	120x2	M6	690 ± 0.5	120	M6	690 ± 0.5
GV50-4315	150x2	M6	690 ± 0.5	150	M6	690 ± 0.5
GV50-4355	185x2	M6	690 ± 0.5	95x2	M6	690 ± 0.5
GV50-4400	240x2	M6	690 ± 0.5	120x2	M6	690 ± 0.5
GV50-4450	240x2	M6	690 ± 0.5	120x2	M6	690 ± 0.5
GV50-4500	240x2	M6	690 ± 0.5	120x2	M6	690 ± 0.5
GV50-4560	300x2	M6	690 ± 0.5	150x2	M6	690 ± 0.5
GV50-4630	300x2	M6	690 ± 0.5	150x2	M6	690 ± 0.5

) :GV51 HI 螺) 及 f g 3e > GV50 小一等级功率的一h, GV60, GV62 系列> GV50 一h。

(主+路f g) * +,

必_` a有bcde的Z[-. f g作c;

f g过程中严e按(本说明书执.); f g过程中严e按(本说明书执.);

确认输入电z处k完全断开的情况下,方能-. f g作c;

所有f g及g路j符合EMC及安3标准要求,导g g径请参考本B册的建议;

变频器整机漏电流{能Yk 3.5mA,为保证安全,变频器!电机必_D地;

严e按(变频器HI . - f g,禁止&三相电z D到输/HI U/T1、V/T2、WT3;

请正确安装G动电p在⊕(⊕1/⊕2)、B2(BR)两H,禁止. D在noHI;

主+路HI f g螺) 螺栓必_拧/;

变频器HI 信号gj O量vw主功率g 1g, A能保证2w的情况下要3C34分1;

电机电* "度Yk 100M时,建议选用输/电5器。

(FG+路f g) * +,

禁止在FGHI RA、RB、RC以外的HI D3流 220V电压等级信号;

江特
JIANGTE

CV 系列通用变频器随机使用说明书

(操作面K按2功能)

符 号	2 >	G
ENT	确认2	1)功能码H号GI 2)参数h置确认 3)MF 2功能确认
ESC	J + 2	1)J + 功能 2)参数GI m? X
K	L 加2	1)功能码H号选中位L 2)参数GI m选中位L 3)数字h定频率L
M	减小2	1)功能码H号选中位减 2)参数GI m选中位减 3)数字h定频率减
>>	N位2	1)功能码H号位选中 2)参数GI m位选中 3)停机 / 运. 状态显i 参数选择 4)VW状态切换到参数显i 状态
RUN	运. 2	运.
STOP/RESET	停机 / O位2	1)停机 2)VWO位
MF	多功能2	{ 通过更P L0-00 h 定m选择 MF 2 功能

(操作面K按2功能)

Qi R		> ?	G
J 位 R	Hz	频率Qi	S : T 前显i 参数为运. 频率QT 前功能码J 位为频率 U : T 前显i 参数为h 定频率
	A	电流Qi	S : T 前显i 参数为电流
	V	电压Qi	S : T 前显i 参数为电压
	Hz+A	转速Qi	S : T 前显i 参数为运. 转速 U : T 前显i 参数为h 定转速
	A+V	V分WQi	S : T 前显i 参数为V分W
	全X	? J 位	? J 位
状 态 R	MDN	运. YZ 给定方 式Qi	S : 操作面K F G X : HI F G U : 通讯F G
	RUN	运. 状态Qi	S : 运. X : [停机 U : 正在停机
	FWD	正转Qi	S : 停机状态时, 有正转YZ 运. 状态时, 变频器正转方 \ 运. U : 正在 ` 正转切换到] 转
	REV] 转Qi	S : 停机状态时, 有] 转YZ 运. 状态时, 变频器] 转方 \ 运. U : 正在 `] 切换到正转

9.

以下为 GV50 功能码组分 1 一^ o :

分	=	功能码组
A 组:系_ 参数及功能码管理		A0:系_ 参数 A1:用户自定G显i 功能码
b 组:运. 参数h 置		b0:频率给定 b1: ` 停F G b2:加减速参数 C0:开@量输入 C1:开@量输/ @记
C 组:输入		

cd eif 参数的h定m在变频器停机! 运. 状态= { 更P ;

cg eif 参数的h定m在变频器处k 运. 状态时A { 更P ;

cheif 参数为实y 检测m, A能更P ;

T - . i O / A 参数操作时, 功能码参数j k l 后的数m. m实y 检测的参数mQ记S mA j k l .

功能码能h定Q显i 的范围。

功能码	> ?	范 围	/ Am	m性
A 组 系_ 参数及功能码管理				
A0 组 系_ 参数				
A0-00	用户n 码h 定	0000~FFFF	0000	d
A0-01	功能码显i	0: 显i 所有功能码 1: 显i A0-00 ! A0-01 功能码 2: 显i A0-00, A0-01 ! A1-00~A1-19 用户自定G 功能码 3: 显i A0-00, A0-01 ! > / AmA 同的功能码	0	d
A0-02	功能码保.	0: 所有功能码允许# P 1: 有 A0-00 ! 本功能码允许# P	0	g
A0-03	功能码p 始q	0: ? 操作 1: r s VW 记S 信t 2: & 所有功能码组参数i O 为 / Am (A 电机参数) 3: & 所有功能码组参数i O 为 / Am (电机参数) 4: & 所有功能码i O 为i 份参数	0	g
A0-04	功能码i 份	0: ? 操作 1: & 所有功能码Vu 到i 份参数	0	g
A0-05	功能码拷贝	0: ? 操作 1: 参数s < 2: 参数下载 (A 电机参数) 3: 参数下载 (电机参数)	0	g
A0-07	开@电z w 电方式	0: ` 主+ 路C 流母g w 电 1: 非 ` 主+ 路C 流母g w 电	0	h
A0-08	电机 1/ 电机 2 选择	0: 电机 1 1: 电机 2	0	g
A0-09	电机F G 方式	个位: 电机 1 F G 方式 0: V/f F G 1: ? PG 矢量F G 1 2: ? PG 矢量F G 2 3: 同步机? PG 矢量F G 4: ? PG 矢量F G 3 v 位: 电机 2 F G 方式 0: V/f F G 1: ? PG 矢量F G 1 2: ? PG 矢量F G 2 3: 同步机? PG 矢量F G 4: ? PG 矢量F G 3	00	g

A1 组 用户自定义功能码				
A1-00 ~A1-19	用户自定义功能码 1~20	x 位h 置范围: A、b、C、d、E、F、H、L、U V 位h 置范围:0~9 v 位h 置范围:0~9 个位h 置范围:0~9	A0-00	g
A1-20	功能码组显示特性 1	0000~FFFF	FFFF	g
A1-21	功能码组显示特性 2	0000~FFFF	FFFF	g
A1-22	VW78	00-FF 个位:y - G Bit3Bit2Bit1Bit0 Bit 位h 为 0 A 7 8 , 1 7 8 Bit0 :GdP V W Bit1 :SP1 V W Bit2 :SP2 V W Bit3 :CPU V W v 位:y - G Bit3Bit2Bit1Bit0 Bit 位h 为 0 A 7 8 , 1 7 8 Bit0 :AIP V W Bit1 :oL3 V W Bit2 :oCr V W Bit3 :保z k 如: n 要 7 8 GdP V W, SP1 V W, SP2 V W! CPU V W, U 个位n h 为 v 六- G F (y - G Bit3Bit2Bit1Bit0= h 为 l)	08	d
b 组 运. 参数h 置				
b0 组 频率给定				
b0-00	频率给定方式	0:频率主给定 1:主辅运{ 结果 2:频率主给定> 频率辅给定切换 3:频率主给定> 主辅运{ 结果切换 4:频率辅给定> 主辅运{ 结果切换	0	g
b0-01	频率主给定方式	0:数字给定 (b0-02)+ 操作面K ^/V 调节 1:数字给定 (b0-02)+ HI UP/DOWN 调节 2:模拟输入 AI1 3:模拟输入 AI2 4:模拟输入 EAI (在 I O X 展 s) 5:X6/DI 脉冲输入 6:过程 PID 输/ 7:PLC 8:多 速 9:通讯输入	0	g

		b1 组 停FG		
b1-00	运. YZ 给定方式	0:操作面KFG 1:HI FG 2:通讯FG	0	g
b1-01	运. YZ! 频率给定方式+定	个位:操作面KFG时+ 定的频率给定方式: 0:? + 定 1:数字给定 (b0-02)+ 操作面K^/V调节 2:数字给定(b0-02)HI +UP/DOWN 调节 3:模拟输入 AI1 4:模拟输入 AI2 5:模拟输入 EAI (在 IO X展 s) 6:X6/DI 脉冲输入 7:过程 PID 输/ 8:PLC 9:多 速 A:通讯输入 v 位:HI FG时+ 定的频率给定方式 (同个位) V位:通讯FG时+ 定的频率给定方式 (同个位)	000	g
b1-02	运. 方\ 选择	0:正\ 1:] \<	0	d
b1-03]] 转选择	0:允许] 转 1:禁止] 转	0	g
b1-04	正] 转~ • 时间	0. 0s~3600. 0s	0. 0s	d
b1-05	起动方式	0:从起动频率起动 1:先C流G动S 起动 2:速度搜索起动 1 3:速度搜索起动 2 4:速度搜索起动 3 5:速度搜索起动 4) A: 速度搜索起动 2 n 要f 速度搜索 EPC-VD2) B: M搜索: 用速度搜索 4, X果最!	0	g
b1-06	起动频率	0. 00Hz~ s 限频率	0. 00Hz	g
b1-07	起动频率保持时间	0. 0s~3600. 0s	0. 0s	d
b1-08	起动C流G动电流	0. 0%~200. 0%	0. 0%	d
b1-09	起动C流G动时间	0. 00s~30. 00s	0. 00s	d
b1-10	速度搜索电流	0. 0~200. 0%	100. 0%0Hz	g

b1-13	停机方式	0: 减速停机 1: 自` 停车 2: 减速停机 + C 流G 动	0	g
b1-14	停机C 流G 动起始频率	0. 00Hz~ s 限频率	0. 00Hz	g
b1-15	停机C 流G 动电流	0. 0%~200. 0%	0. 0%	d
b1-16	停机C 流G 动时间	0. 00s~30. 00s	0. 00s	d
b1-17	过%&G 动选择	0: A 动作 1: 动作	1	g
b1-18	能耗G 动选择	0: A 使用能耗G 动 1: 使用能耗G 动	0	g
b1-19	能耗G 动动作电压	650V~750V	720V	g
b1-20	停电S 起动作选择	0: A 动作 1: 动作	0	g
b1-21	停电S 起动作等待时间	0. 0s~10. 0s	0. 0s	d
b2 组 加减速参数				
b2-00	加减速时间分4 率	0: 0. 01s 1: 0. 1s 2: 1s	1	g
b2-01	加速时间 1	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-02	减速时间 1	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-03	加速时间 2	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-04	减速时间 2	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-05	加速时间 3	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-06	减速时间 3	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-07	加速时间 4	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-08	减速时间 4	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-09	/" 停机减速时间	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-10	点动加速时间	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-11	点动减速时间	0s~600. 00s/6000. 0s/60000s	6. 0s	d
b2-12	加减速曲g 选择	0: C g 加减速 1: # g 加减速 2: S 曲g 加减速 A 3: S 曲g 加减速 B 4: S 曲g 加减速 C	0	g
b2-13	# g 加减速加速时间切换频率	0. 00Hz~ s 限频率	0. 00Hz	d

11-11-11
11-11-11

0g CO-01H10 X10 (10.0%)

0: 0.0%

0.0% (0.0%)

		<p>30:频率给定切换 31:频率主给定切换至数字给定 b0-02 32:频率辅给定切换至数字给定 b0-04 33:PID作用方\ 34:PID暂停 35:PID#分暂停 36:PID参数切换 37:#数输入 38:#数r零 39:"度#数 40:"度r零 41~62:保z 63:PLC暂停运. 64:PLC<X 65:PLC停机记' r s 66:!频`动 67:!频状态r s 68:运.禁止 69:运.中C流G动 70:模拟量输入曲g切换 71~99:保z</p>		
C0-11	开@量输入HI (波时间)	0.000s~1.000s	0.010s	d
C0-12	X1 HI }) 时间	0.0s~3600.0s	0.0s	d
C0-13	X2 HI }) 时间	0.0s~3600.0s	0.0s	d
C0-14	开@量输入HI 有X 状态h定1	<p>个位:X1 0:正* I 1:] * I v位:X2(同个位) V位:X3(同个位) x位:X4(同个位)</p>	0000	g
C0-15	开@量输入HI 有X 状态h定2	<p>个位:X5 0:正* I 1:] * I v位:X6(作+通HI有X,同个位) V位:EX(在I0X展 s,同个位) x位:保z</p>	0000	g
C0-16	开@量输入HI 有X 状态h定3	<p>个位:AI1 0:正* I 1:] * I v位:AI2(同个位) V位:EAI(在I0X展 s,同个位) x位:保z</p>	0000	g

C0-17	HI UP/DOWN 频率 调节F G	个位:停机时动作选择 0:停机r 零 1:停机保持 v 位:(电时动作选择 0:(电r 零 1:(电保持 V位:#分功能 0:? #分功能 1:有#分功能 x 位:运. 方明系有系制强时功能断 0:A		
C0-19	FWD/REV HI F G 模式选择	0:两g 式模式 1 1:两g 式模式 2 2:三g 式模式 1 3:三g 式模式 2 000-77F 0:实y HI 有X 1:, 拟HI 有X	0	g
C0-20	, 拟输入HI 选择	个位:BIT0~BIT3:X1~X4 v 位:BIT4~BIT6:X5~X6, EX V 位 :BIT8~BIT10:A11~A12, EAI (EX, EAI 在 10 X展 s)	000	g
C0-21	VWO位后运. HI 动作选择	0:%E 发 + 电D有X 1:电D有X	0	d
C1 组 开@量输/				
C1-00	Y1 输/ 功能选择	0:? 输/ 1:变频器' 压 2:变频器运. 准i 完G 3:变频器运. 中 4:变频器零速运. 中(停机A输/) 5:变频器零速运. 中(停机- 输/) 6:运. 方\ 7:频率到. 8:s 限频率到. 9:下限频率到.	0	d
C1-01	Y2/D0 输/ 功能选择(作 为 Y2 使用时)	10:频率GD检测信号 FDT1 11:频率GD检测信号 FDT2 12:保z 13:转矩限定中 14:VW输/ 15:/ O输/	0	d
C1-02	F G K 继电器输/ 功能 选择	16:变频器(电机)过载 1 2 O 17:变频器过y 1 2 O 18:零电流检测 19:X1 20:X2	14	d
C1-03	X展 继电器输/ 功能 选择		15	d

- 21:电机 1/2 Qi
- 22:h 定# 数m到
- 23:Q定# 数m到
- 24:" 度到.
- 25:. 续运. 时间到
- 26:" # 运. 时间到
- 27:抱闸F G
- 28:保z
- 29:保z
- 30:PLC 3 完G
- 31:PLC 4 • 完G
- 32:! 频s 下限限G
- 33:h 定频境打检境螺更栓境打零动色入确境记境打径境螺: 栓境打零标考过是程境确色入确境打检严色确

24z

19g

(G) Tj /F1/ 6.96 Tf 6.96 0 TD (s) Tj /F1+1 6.9=1 6.96 Tf 6.96 0 TD ~•

C2 组 模拟量! 脉冲输入				
C2-00	模拟量输入曲g 选择	个位:AI1 输入曲g 选择 0:曲g 1(2点) 1:曲g 2(4点) 2:曲g 3(4点) 3:曲g 2! 曲g 3 切换 v 位:AI2 输入曲g 选择(同个位) V 位:EAI 输入曲g 选择(同个位) x 位:保z	0210	g
C2-01	曲g 1 最Y输入	曲g 1 最小输入 ~110.0%	100.0%	d
C2-02	曲g 1 最Y输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	100.0%	d
C2-03	曲g 1 最小输入	-110.0%~ 曲g 1 最Y输入	0.0%	d
C2-04	曲g 1 最小输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	0.0%	d
C2-05	曲g 2 最Y输入	曲g 2 7点 A 输入 ~110.0%	100.0%	d
C2-06	曲g 2 最Y输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	100.0%	d
C2-07	曲g 2 7点 A 输入	曲g 2 7点 B 输入 ~ 曲g 2 最Y输入	0.0%	d
C2-08	曲g 2 7点 A 输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	0.0%	d
C2-09	曲g 2 7点 B 输入	曲g 2 最小输入 ~ 曲g 2 7点 A 输入	0.0%	d
C2-10	曲g 2 7点 B 输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	0.0%	d
C2-11	曲g 2 最小输入	-110.0%~ 曲g 2 7点 B 输入	-100.0%	d
C2-12	曲g 2 最小输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	-100.0%	d
C2-13	曲g 3 最Y输入	曲g 3 7点 A 输入 ~110.0%	100.0%	d
C2-14	曲g 3 最Y输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	100.0%	d
C2-15	曲g 3 7点 A 输入	曲g 3 7点 B 输入 ~ 曲g 3 最Y输入	0.0%	d
C2-16	曲g 3 7点 A 输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	0.0%	d
C2-17	曲g 3 7点 B 输入	曲g 3 最小输入 ~ 曲g 3 7点 A 输入	0.0%	d
C2-18	曲g 3 7点 B 输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	0.0%	d

C2-19	曲g 3 最小输入	-110.0%~ 曲g 3 7 点 B 输入	0.0%	d
C2-20	曲g 3 最小输入对j h 定m	-100.0%~100.0%	0.0%	d
C2-21	AI1 HI (波时间	0.000s~10.000s	0.1s	d
C2-22	AI2 HI (波时间	0.000s~10.000s	0.1s	d
C2-23	EAI HI (波时间(在 IO X展 s)	0.000s~10.000s	0.1s	d
C2-24	DI 最Y 输入	C2-26~50.0kHz	50.0kHz	d
C2-25	DI 最Y 输入对j 的h 定m	-100.0%~100.0%	100.0%	d
C2-26	DI 最小输入	0.0kHz~C2-24	0.0kHz	d
C2-27	DI 最小输入对j 的h 定m	-100.0%~100.0%	0.0%	d
C2-28	DI (波时间	0.000s~1.000s	0.001s	d
C2-29	频率到. h 定m	0.00Hz~ s 限频率 (数字输 / 34 号功能的频率到. h 定m)	0.00Hz	d
C3 组 模拟量! 脉冲输 /				
C3-00	A01 输 / 功能选择	0: ? 输 / 1:h 定频率 2:输 / 频率 3:输 / 电流 (相对k 变频器额定m) 4:输 / 转矩 (S 对m)	2	d
C3-01	EA0 输 / 功能选择 (在 IO X展 s)	5:输 / 电压 6:输 / 功率 7:母g 电压 8:保z 9:转矩电流 10: & 通电流	1	d
C3-02	Y2/D0 输 / 功能选择 (作为 D0 使用时)	11: AI 1 12: AI 2 13: EAI 14: 保z 15: DI 16: 通讯输入 V 分 W 17: 输 / 9: 前频率 18: 输 / 电流 (相对k 电机额定m) 19: 输 / 转矩 (有符号) 20: h 定转矩 (有符号) 21~99: 保z	0	d

C3-03	A01 零;	-100.0%~100.0%	0.0%	g
C3-04	A01 L <	-2.000~2.000	1.000	g
C3-05	A01 (波时间	0.0s~10.0s	0.0s	d
C3-06	EA0 零;	-100.0%~100.0%	0.0%	g
C3-07	EA0 L <	-2.000~2.000	1.000	g
C3-08	EA0 (波时间	0.0s~10.0s	0.0s	d
C3-09	D0 最Y 输/ 脉冲频率	0.1kHz~50.0kHz	50.0kHz	d
C3-10	D0 输/ 中= 点选择	0: ? 中= 点 1: 有中= 点, 中= 点为 (C3-09)/2, 频率Y k 中= 点时对j 的功能量为正 2: 有中= 点, 中= 点为 (C3-09)/2, 频率小 k 中= 点时对j 的功能量为正	0	g
C3-11	D0 输/ (波时间	0.00s~10.00s	0.00s	d
C4 组 模拟量输入自动校正				
C4-00	模拟量校正动作选择	0:A 动作 1: AI1 通> 校正 2: AI2 通> 校正 3: EAI 通> 校正	0	g
C4-01	AI1 校正点 1 } ? m	0.00V~10.00V	1.00V	h
C4-02	AI1 校正点 1 输入m	0.00V~10.00V	1.00V	g
C4-03	AI1 校正点 2 } ? m	0.00V~10.00V	9.00V	h
C4-04	AI1 校正点 2 输入m	0.00V~10.00V	9.00V	g
C4-05	AI2 校正点 1 } ? m	-10.00V~10.00V	1.00V	h
C4-06	AI2 校正点 1 输入m	-10.00V~10.00V	1.00V	g
C4-07	AI2 校正点 2 } ? m	-10.00V~10.00V	9.00V	h
C4-08	AI2 校正点 2 输入m	-10.00V~10.00V	9.00V	g
C4-09	EAI 校正点 1 } ? m	0.00V~10.00V	1.00V	h
C4-10	EAI 校正点 1 输入m	0.00V~10.00V	1.00V	g
C4-11	EAI 校正点 2 } ? m	0.00V~10.00V	9.00V	h
C4-12	EAI 校正点 2 输入m	0.00V~10.00V	9.00V	g

d 组 电机及F G 参数				
d0 组 电机 1 参数				
d0-00	电机 1 = c	0:+ 通电机 1:变频电机 2:同步电机	1	g
d0-01	电机 1 额定功率	0.4kW-6553.5kW	机c 确定	g
d0-02	电机 1 额定电压	0V-480V (@对 380V 机c)	380V	g
d0-03	电机 1 额定电流	0.0A-6553.5A	机c 确定	g
d0-04	电机 1 额定频率	0.00Hz~ 最Y 频率	50.00Hz	g
d0-05	电机 1 极数	1~80	4	g
d0-06	电机 1 额定转速	0~65535r/mi n	机c 确定	g
d0-07	电机 1 定I 电p R1	0.001l ~65.535l	机c 确定	g
d0-08	电机 1 漏感 L1	0.1mH-6553.5mH	机c 确定	g
d0-09	电机 1 转I 电p R2	0.001l ~65.535l	机c 确定	g
d0-10	电机 1 A 感 L2	0.1mH-6553.5mH	机c 确定	g
d0-11	电机 1 B 载电流	0.0A-6553.5A	机c 确定	g
d0-12	电机 1 G &系数 1	0.0000~1.0000	机c 确定	g
d0-13	电机 1 G &系数 2	0.0000~1.0000	机c 确定	g
d0-14	电机 1 G &系数 3	0.0000~1.0000	机c 确定	g
d0-15	同步电机 1 定I 电p	0.001l ~65.535l	0.500l	g
d0-16	同步电机 1 C C 电感	0.01mH-655.35mH	9.00 mH	g
d0-17	同步电机 1 3 C 电感	0.01mH-655.35mH	9.00 mH	g
d0-18	同步电机 1] 电D 电压	0.0V~1000.0V	380.0V	g
d0-19	同步电机 1 4 5 电流	0.0%~100.0% 100%为电机额定电流。	35.0%	g
d0-20	同步电机 1 p 始E 度	0.0F ~360.0F	0.0F	g
d0-21	同步电机 1 的 Z 脉冲p 始E 度	0000~FFFF	0000	g
d0-22	电机 1 参数 4 5	0:A 动作 1:G 止 4 5 2:H 转 4 5 3:保z 4:同步电机G 止 4 5 5:同步电机B 载H 转自I J	0	g

d1-12	电流限定方式选择	0:电流限定? X 1:电流限定m` d1-13 数字h 定 2:电流限定m` AI1 给定 3:电流限定m` AI2 给定 4:电流限定m` EAI 给定 5:电流限定m` X6/DI h 定	1	g
d1-13	电流限定m数字h 定	20.0%~200.0%	160.0%	g
d1-14	G & • 电流限定系数	0.001~1.000	0.500	d
d1-15	节能率	0%~40.0%	0.0%	d
d1-16	V/f UOP GL < 1	0~3000	38	d
d1-17	V/f UOP GL < 2	0~3000	0	d
d1-18	V/f 分w方式电压给定选择	0:d1-19 数字h 定 1:模拟输入 AI1 给定 2:模拟输入 AI2 给定 3:模拟输入 EAI 给定 4:过程 PID 输/ 5:AI1+ 过程 PID 输/	0	g
d1-19	V/f 分w方式电压数字给定	0.0%~100.0%	0.0%	d
d1-20	V/f 分w方式电压变q时间	0.00s~600.00s	0.01s	d
d2 组 电机1 矢量F G参数				
d2-00	保z	保z	保z	g
d2-01	ASR 高速Wk L < Kp1	0.0~20.0	2.0	d
d2-02	ASR 高速# 分时间 Ti1	0.000s~8.000s	0.200	d
d2-03	ASR C 速Wk L < Kp2	0.0~20.0	2.0	d
d2-04	ASR C 速# 分时间 Ti2	0.000s~8.000s	0.200	d
d2-05	ASR 切换频率 1	0.00Hz~d2-06	5.00Hz	d
d2-06	ASR 切换频率 2	d2-05~ s 限频率	10.00Hz	d
d2-07	ASR 输入(波时间	0.0ms~500.0ms	5.0ms	d
d2-08	ASR 输/(波时间	0.0ms~500.0ms	0.3ms	d
d2-09	ACR Wk 系数 Kp	0.000~4.000	1.000	d
d2-10	ACR # 分系数 Ki	0.000~4.000	1.000	d
d2-11	1 %&时间	0.000s~5.000s	0.200s	d

d2-12	电动转矩限定方式选择	0:d2-14 数字h 定 1:模拟输入 AI1 2:模拟输入 AI2 3:模拟输入 EAI (在 I0 X展 s) 4:X6/DI 脉冲输入 5:通讯h 定	0	g
d2-13	G 动转矩限定方式选择	0:d2-15 数字h 定 1:模拟输入 AI1 2:模拟输入 AI2 3:模拟输入 EAI (在 I0 X展 s) 4:X6/DI 脉冲输入 5:通讯h 定	0	g
d2-14	电动转矩限定m数字h 定	0.0%~200.0%	180.0%	d
d2-15	G 动转矩限定m数字h 定	0.0%~200.0%	180.0%	d
d2-16	G & • 转矩限定系数	0.0%~100.0%	50.0%	d
d2-17	电动转差 θ : L <	10.0%~300.0%	100.0%	d
d2-18	G 动转差 θ : L <	10.0%~300.0%	100.0%	d
d3 组 电机 2 参数				
d3-00~ d3-26	电机 2 参数> ? (同 d0-00~d0-26)	电机 2 参数范围 (同 d0-00~d0-26)	同 d0-00 ~d0-26	g
d3-27	J 相电流过载点	0.0%~400.0%	150.0%	d
d3-28	J 相电流过载时间	0.001~50.000s	1.000s	d
d4 组 电机 2 V/f F G 参数(同 d1 组)				
d5 组 电机 2 矢量 F G 参数(同 d2 组)				
E 组 L` 功能> 保. 参数				
E0 组 L` 功能				
E0-00	载波频率	Q15kW: 0.7kHz~16.0kHz, / Am:8.0kHz 18.5kW~45kW: 0.7kHz~10.0kHz, / Am:4.0kHz 55kW~75kW: 0.7kHz~8.0kHz, / Am:3.0kHz Y 90kW: 0.7kHz~3.0kHz, / Am:2.0kHz	机c 确定	d

E0-01	PWMR q	个位:PWM载波频率随-度调整 0:自动调整 1:A调整 v位:PWM调G模式 0:S式、七式自动切换 1:S式 2:七式 V位:过调G调节 0:A动作 1:动作 x位:PWM载波频率随频率调整 0:自动调整 1:A调整	0100	g
E0-02	运. 时间到. 选择	个位: . 续运. 时间到. 动作选择 0:继续运. 1:停机, 2 V W v位: " # 运. 时间到. 动作选择 0:继续运. 1:停机, 2 V W V位:运. 时间J位 0:秒 1:小时	000	g
E0-03	. 续运. 时间h定	0.0s (h)~6000.0s (h)	0.0 s (h)	g
E0-04	" # 运. 时间h定	0.0s (h)~6000.0s (h)	0.0 s (h)	g
E0-05	抱闸F G选择	0:? X 1:有X	0	g
E0-06	抱闸T开频率	0.00Hz~10.00Hz	2.50Hz	g
E0-07	抱闸T开电流	0.0%~200.0%	120.0%	g
E0-08	抱闸T开动作时间	0.0s~10.0s	1.0s	g
E0-09	抱闸U合频率	0.00Hz~10.00Hz	2.00Hz	g
E0-10	抱闸U合等待时间	0.0s~10.0s	0.0s	g
E0-11	抱闸U合动作时间	0.0s~10.0s	1.0s	g
E1组 保. 参数				
E1-00	过压<速选择	0:全程? X 1:全程有X 2:&减速有X	1	g
E1-01	过压<速保. 电压	120%~150%	130%	g
E1-02	' 压<速选择	0:A动作 1:动作	0	g

E1-12	^ _ / O F G	0:自动运. 1:变频器s 电后—C运.	0	d
E1-13	变频器过y 1 2 O- 度	0.0P~100.0P	80.0P	d

F组 j 用

F0组 过程PID

F0-00	PID 给定方式	0:F0-01 数字给定 1:AI1 2:AI2 3:EAI (在 IO X展 s) 4:X6/DI 脉冲输入 5:通讯输入	0	g
F0-01	PID 数字给定	0.0%~100.0%	50.0%	d
F0-02	PID] \ 方式	0:AI1 1:AI2 2:EAI (在 IO X展 s) 3:AI1+AI2 4:AI1-AI2 5:ma] AI1, AI2^ 6:mi] AI1, AI2^ 7:X6/DI 脉冲输入 8:通讯输入	0	g
F0-03	PID 调节选择	个位:输 / 频率 0:必_ > h 定运. 方 \ -h 1:{ 以 > h 定运. 方 \ 相] v 位:# 分方式 0:频率到s 下限,继续# 分调节 1:频率到s 下限,停止# 分调节	11	g
F0-04	PID 正] 作用	0:正作用 1:] 作用	0	g
F0-05	PID 给定(波时间	0.00s~60.00s	0.00s	d
F0-06	PID] \ (波时间	0.00s~60.00s	0.00s	d
F0-07	PID 输 / (波时间	0.00s~60.00s	0.00s	d
F0-08	Wk L < Kp1	0.0~200.0	50.0	d
F0-09	# 分时间 Ti1	0.000s~50.000s	0.500s	d
F0-10	_ 分时间 Td1	0.000s~50.000s	0.000s	d
F0-11	Wk L < Kp2	0.0~200.0	50.0	d
F0-12	# 分时间 Ti2	0.000s~50.000s	0.500s	e l O s e l O s
F0-13	_ 分时间 Td2	0.000s~50.000s	0.000s	d

F0-14	PID 参数切换选择	0: A 切换, 使用 Kp1, Ti1! Td1 参数 1: x q 输入; 差自动切换 2: x q HI 切换	0	g
F0-15	PID 自动切换时的输入; 差	0.0%-100.0%	20.0%	d
F0-16	} ? 周[T	0.001s-50.000s	0.002s	d
F0-17	PID; 差极限	0.0%-100.0%	0.0%	d
F0-18	PID_ 分限b	0.0%-100.0%	0.5%	d
F0-19	PID p m	0.0%-100.0%	0.0%	g
F0-20	PID p m 保持时间	0.0s-3600.0s	0.0s	d
F0-21	PID] \ ` < 检测m	0.0%-100.0%	0.0%	d
F0-22	PID] \ ` < 检测时间	0.0s-30.0s	1.0s	d
F0-23	> YZ 方\ 相] 的 a 止频率	0.00Hz~ 最 Y 频率	50.00Hz	d
F0-24	PID 停机运{ 选择	0: 停机时 A 运{ 1: 停机时运{	0	d
F1 组 多 频率				
F1-00	多 频率 0 h 定方式	0: 数字给定 F1-02 1: 数字给定 b0-02+ 操作面 K ^ / \ 调节 2: 数字给定 b0-02+ HI UP/DOWN 调节 3: AI1 4: AI2 5: EAI (在 IO X 展 s) 6: X6/DI 脉冲输入 7: 过程 PID 输 / 8: 通讯输入	0	g
F1-01	多 频率 1 h 定方式	0: 数字给定 F1-03 1: 数字给定 b0-04+ 操作面 K ^ / \ 调节 2: 数字给定 b0-04+ HI UP/DOWN 调节 3: AI1 4: AI2 5: EAI (在 IO X 展 s) 6: X6/DI 脉冲输入 7: 过程 PID 输 / 8: 通讯输入	0	g
F1-02 ~F1-17	多 频率 0~15	-100.0%-100.0%) : 相对 s 限频率 b0-09 的 V 分 W	0.0%	d

F2 组 1 × PLC				
F2-00	1 × PLC 运. 方式	个位:PLC 运. 方式 0:J 4 • 后停机 1:J 4 • 后保持最c m 2:. 续4 • v 位:(电记' 0:(电A 记' 1:(电记' V 位:起动方式 0:从第一 开始d1 运. 1:从停机(QVW)时d 的3 继续 运. 2:从停机(QVW)时d 3 、频率 继续运. x 位:1 × PLC 运. 时间J 位 0:秒(s) 1:分钟(mi n)	0000	g
F2-01	第0 h置	个位:频率给定 0:多 频率0(F1-02) 1:AI1 2:AI2 3:EAI(在 I0 X展 s) 4:X6/DI 脉冲输入 5:过程 PID 输/ 6:多 频率 7:通讯输入 v 位:运. 方\ 0:正\ 1:] \ 2: 运. YZ 确定 V 位:加减速时间选择 0:加减速时间 1 1:加减速时间 2 2:加减速时间 3 3:加减速时间 4	000	g
F2-02	第0 运. 时间	0.0s(mi n)~6000.0s(mi n)	0.0s	d
F2-03~ F2-32	第1~15 h置 及运. 时间	同 F2-01 ! F2-02) : e 第 n 的频率给定为多 频率,U n h 定m为多 频率 n(n 为 1...15)	--	--
F3 组 ! 频及定" # 数				
F3-00	! 频功能选择	0:A 选择! 频功能 1:选! 频功能	0	g

F3-01	! 频运. 方式	个位: 启动方式 0: 自动 1: HI B 动 v 位: ! b F G 0: 相对中= 频率 1: 相对最Y 频率 V 位: 停机! 频记' 0: 记' 1: A 记' x 位: (电! 频记' 0: 记' 1: A 记'	0000	g
F3-02	! 频1 置频率	0.00Hz-600.00Hz	0.00Hz	d
F3-03	! 频1 置频率保持时间	0.0s-3600.0s	0.0s	d
F3-04	! 频b m	0.0%-50.0%	0.0%	d
F3-05	i) 频率	0.0%-50.0%(相对 F3-04)	0.0%	d
F3-06	! 频周[0.1s-999.9s	0.0s	d
F3-07	三E 波s O时间	0.0%-100.0%(Q! 频周[)	0.0%	d
F3-08	h 定" 度J 位	0:M 1:10 M	0	d
F3-09	h 定" 度	0-65535	1000	d
F3-10	NM脉冲数	0.1-6553.5	100.0	d
F3-11	" 度到. 是T 停机	0:A 停机 1: 停机	0	d
F3-12	h 定# 数m	1-65535	1000	d
F3-13	Q 定# 数m	1-65535	1000	d
F5 组 同步电机? PG 矢量F G参数				
F5-00	转I p 始&极位置5 别	0-2 0: 禁止转I p 始&极位置检测 1: 脉冲) 入p 始位置5 别 2: 保z	0	d
F5-04	p 始f 入电流	0.0%-200.0%	50.0%	d
F5-05	f 入电流a 止频率	0.00Hz-b0-09	0.00Hz	d
F5-09	最Y 转矩电流W系数	0: 禁止 MPA F G 非 0: MPA 系数) : -g 为 0, An 要更P	0.000	d
F5-12	h 测器带G系数	0.000-32.000	4.000	d
F5-13	h 测器(波系数	0.000-32.000	0.020	d

F5-17	开• 矢量模式选择	0: 0001	g	0 曲线 2	
F5-21	最Y电压j 用率	0~65535		31767	d
F5-24	6 &• Wk L <	0~65535		0	d
H0-00	SCI HF 选择	0:本地 485 DF 1:X展 232 DF		0	g
H0-01	SCI HF 通讯f 置	个位:波特率选择 0:4800bps 1:9600bps 2:19200bps 3:38400bps 4:57600bps 5:115200bps v 位:数q e 式 0:1-8-2-N e 式, RTU 1:1-8-1-E e 式, RTU 2:1-8-1-0 e 式, RTU 3:1-7-2-N e 式, ASCII 4:1-7-1-E e 式, ASCII 5:1-7-1-0 e 式, ASCII V 位:Dg 方式 0:C D电* . D (232/485) 1:MODEM(232) x 位:通讯数q (电Vu 方式 0:(电AVu 1:(电Vu		0001	g
H0-02	SCI HF 通讯时的本机地 k	0~247, n 中 0 为l m地k		1	g

H0-06	主机操作从机功能码地 选择	0:b0-02 1:F0-01	0	g
H0-07	从机D\量Wk系数	0.0~1000.0	100.0	d

H1 组 Profibus-DP 通讯参数

H1-00	本站地k	1~126;127 为l m地k	4	d
H1-01	PP0 = c	0:Profibus ? X 1:PP01 2:PP02 3:PP03 4:PP04 5:PP05	0	d
H1-02	PZD2_OUT(主p从)	0:?	0	d
~H1-10	~PZD10_OUT(主p从)	0x6200~0x6214	0	d
H1-11	PZD2_IN(从p主)	0:?	0	d
~H1-19	~PZD10_IN(从p主)	A0-00~U2-xx 0x6200~0x6214;0x6300~0x6323	0	d
H1-20	q g VW动作选择	0:A 动作 1:停机	0	d

L 组 操作面K按2及显i

L0 组 操作面K按2

L0-00	多功能2h置	0: ? 功能 1:正转点动 2:] 转点动 3:正] 转切换 4:/ " 停机 1(按 b2-09 h 定减速时间减 速) 5:/ " 停机 2(自` 停车) 6:运. Y Z 给定方式切换	0	d
L0-01	按2Z定功能	0:A Z 定 1:全Z定 2:s RUN,STOP/RESET 2 外全Z定 3:s STOP/RESET 2 外全Z定 4:s >> 2 外全Z定	0	d
L0-02	STOP 2 功能	0:&在操作面K F G 方式下,STOP 2 停机 有X 1:? r 8 种F G 方式,STOP 2 停 j/F 停 1 6843000 (2) Tj / ³ /F1+4 6.f 7.2 0 TD (6 Tf 8.8.4f 7.2 17.04 TD	0	d



U0组状态a b U0-05输 / 转矩-Tf7.440 6TD (s) 3Nb6TD (8) Tj /F1+2 4.4140Tc (0) Tj -0.140Tc (Hz) T+3 6.96 1 6.96 Tf72.24 6TD -0.140Tc (- (5A) Tj 119.7600%Tj 0.140T4160500.8 (.) Tj 0

U0-09	频率主给定	0.00Hz~600.00Hz	0.00Hz	h
U0-10	频率辅给定	0.00Hz~600.00Hz	0.00Hz	h
U0-11	变频器状态	个位:+ 通运. 状态 0:加速中 1:减速中 2:V 速中 v 位:运. 状态 0:停机 1:+ 通运. 2:电机参数4 5 中	00	h
U0-12	AI1 输入电压	0.00V~10.00V	0.00V	h
U0-13	AI2 输入电压	-10.00V~10.00V	0.00V	h
U0-14	EAI 输入电压	0.00V~10.00V	0.00V	h
U0-15	A01 输/	0.0%~100.0%	0.0%	h
U0-16	EA0 输/	0.0%~100.0%	0.0%	h
U0-17	X6/DI 高频脉冲频率	0.0kHz~50.0kHz	0.0kHz	h
U0-18	开@量输入HI 状态	00~7F	00	h
U0-19	开@量输/ HI 状态	0~7	0	h
U0-20	PID h 定m	0.0%~100.0%	0.0%	h
U0-21	PID] \ m	0.0%~100.0%	0.0%	h
U0-22	PID 输入; 差	-100.0%~100.0%	0.0%	h
U0-23	PLC 3	0~15	0	h
U0-24	V/f 分w5 标电压	0.0%~100.0%	0.0%	h
U0-25	V/f 分w实y 输/ 电压	0.0%~100.0%	0.0%	h
U0-26 ~U0-29	保z	保z	保z	h
U0-30	s 电时间" #	0h~65535h	0h	h
U0-31	运. 时间" #	0h~65535h	0h	h
U0-32	s y 器- 度 1	-40.0P ~100.0P	0.0P	h
U0-33	s y 器- 度 2	-40.0P ~100.0P	0.0P	h O

		<p>7:模X保. (FAL) 8:参数4 5 < u (tUN) 9:变频器过载(oL1) 10:电机过载(oL2) 11:电流检测电路Θ: (CtC) 12:输/对地短路(GdP) 13:输入电z Θ: (ISF) 14:输/ O相(oPL) 15:v 变模X过载(oL3) 16:模X过y (oH1) 17:过y 电机(PTC) (oH2) 18:模X- 度检测电路断g (oH3) 19:保z 20:X展 . DΘ: (EC1) 21:保z 22:F GKwg. DΘ: (dLC) 23:模拟HI 功能Ax (TEr) 24:外部hi VW(PEr) 25:保z 26:. 续运. 时间到(to2) 27:" # 运. 时间到(to3) 28:运. 时电z Θ: (SUE) 29:EEPROM&YVW(EPr) 30:DE 器U合VW(CCL) 31:HF 通讯Θ: (TrC) 32:操作面K通讯Θ: (PdC) 33:参数拷贝VW(CPy) 34:保z 35: My 本z 容VW(SFt) 36:Θ: (电VW(CPU) 37:过流基准{ 误(oCr) 38:5V 电z n 限(SP1) 39:10V 电z n 限(SP2) 40:AI 输入n 限(AIP) 41:' 压保. (LoU) 42-44:保z 45:PID] \ ` < (PIo) 46:Profibus 通讯Θ: (PFS) 47:Benf] 电DΘ: (bEF)</p>		
U1-01	最t —MVW时运. 频率	0.00Hz~600.00Hz	0.00Hz	h
U1-02	最t —MVW时输/ 电流	0.0A~6553.5A	0.0A	h
U1-03	最t —MVW时母g 电压	0V~1000V	0V	h
U1-04	最t —MVW时s y 器- 度 1	-40.0P~100.0P	0.0P	h
U1-05	最t —MVW时s y 器- 度 2	-40.0P~100.0P	0.0P	h
U1-06	最t —MVW时输入HI 状态	0000~FFFF	0000	h

U1-07	最t —MVW时输 / HI 状态	0000~FFFF	0000	h
U1-08	最t —MVW时" # 运. 时间	0h~65535h	0h	h
U1-09 ~U1-17	前一MVW信t	同 U1-00~U1-08	--	h
U1-18 ~U1-26	前y MVW信t	同 U1-00~U1-08	--	h

10.

如变频器 / O9: VW, 请 | } 处理, S 细w查VW~ 1, 详细记S VWO • 。 n 要寻求服务时, 请 > 销售商联系。

{ 以通过功能码 U1-00, U1-09 ! U1-18 r 查看最t —M, 前一M! 前y MVW记S, VW以数字代码 (1~47) 记S, N个数字VW代码对j 的VW显i ! VW> ? 见下o。

VW 代码	VW 显i	VW> ?	~	1	对 策
-------	-------	-------	---	---	-----

V/f F G时转矩{ Om太Y 减小转矩{ Om

启动频率太M前

1 oC1 加速过流

VW 代码	VW 显i	VW> ?	~ 1	对 策
3	oC3	减速过流	u 载的惯性太Y 减速时间太短 电网输入电压; C 输 / 相间短路Q对地短路	使用能耗G动 } " 减速时间 检查电网电压 检查电机Dg ! 输 / 对地p 5
4	ov1	加速过压	u 载的惯性太Y 输入电压9 : 输 / 相间短路Q对地短路 矢量F G 运. 时, 调节器参数h 置AT	使用能耗G动 检查电网电压 检查电机Dg ! 输 / 对地p 5

9 5 册 以代过: 执:

VW 代码	VW 显i	VW> ?	~ 1	对 策
8	tUN	参数45 < u	电机Dg A良	检查电机Dg
			电机H转时45	电机处k G止状态时45
			电机参数h置; 差太Y	按(电机铭牌正确h置
9	oL1	变频器过载	V/f F G时转矩{ Om太Y	减小转矩{ Om
			起动频率太Y	降C 起动频率m
			加减速时间太短	} " 加减速时间
			电机参数h置AT	按(电机铭牌正确h置
			u 载过d	减轻u 载
			V/f F G时 V/f 曲g A合适	正确h置 V/f 曲g
			对H转中电机实施S` 动	减小电流限定mQ} 用速度搜索方式起动
输/ 相间短路Q对地短路	检查电机Dg! 输/ 对地p 5			
10	oL2	电机过载	V/f F G时转矩{ Om太Y	减小转矩{ Om
			V/f F G时 V/f 曲g A合适	正确h置 V/f 曲g
			电机参数h置AT	按(电机铭牌正确h置
			电机过载保. 时间h置AT	正确h置电机过载保. 时间
			电机堵转Qu 载i 变过Y	检查电机堵转~ 1 Q检查u 载情况
			+ 通电机" [C速du 载运.	选择变频电机
11	CtC	电流检测电路 9:	F GK > 驱动K. D9:	检查wg 并d 插
			F GK 电流检测电路9:	寻求服务
			驱动K 电流检测电路9:	寻求服务
			电流< 感器; R	寻求服务
			开@电z ; R	寻求服务
12	GdP	输/ 对地短路	输/ Dg 对地短路	检查电机Dg! 输/ 对地p 5
			电机8 缘9:	检查电机
			v 变模X9:	寻求服务
			输/ 对地漏电流太Y	寻求服务

江特
JIANTÉ

GV系列通用变频器随机使用说明书

特有

VW 代码	VW 显i	VW> ?	~ 1	对 策
23	TEr	模拟HI 功能 Ax	模拟输入HI 的功能h为一h	A要把模拟输入功能h为一h
24	PEr	外部hi VW	外部VWHI 有X	检查外部VWHI 的状态
			< 速状态持续太"	检查u 载是T 9:
26	to2	· 续运. 时间到	h置了. 续运. 时间到. 功能	参见 E0 组功能说明
27	to3	" # 运. 时间到	h置了" # 运. 时间到. 功能	参见 E0 组功能说明
28	SUE	运. 时电z 9:	运. 中C 流母g 电压波动太Y Q(电	检查输入电网电压! u 载是 T 正:
29	EPr	EEPROM&Y VW	F GKs 参数&Y 发生了9:	寻求服务
30	CCL	DE 器U合 VW	电网输入电压9:	检查输入电网电压
			驱动KDE 器状态] \ 电路9:	寻求服务
			DE 器; R	寻求服务
			缓冲电p; R	寻求服务
			开@电z 9:	寻求服务
31	TrC	HF 通讯9:	通讯波特率h 置AT	正确h 置
			通讯HF. Dg 断开	d1 . D
			s 位机没有z 作	使s 位机z 作
			变频器本身通讯参数{ 误	正确h 置
32	PdC	操作面K 通讯 9:	操作面K. Dg 断开	d1 . D
			O < 干; 太Y	检查O < 周边hi 情况Q 寻求服务
33	CPy	参数拷贝VW	参数s < Q 下载9:	寻求服务
			操作面Ks ? 参数CD- . 下载	寻求服务
35	SFt	My 本z 容 VW	操作面K! F GK y 本A -h	寻求服务
36	CPU	9: (电VW	s -M 运. 过程中9: (电	按 RESET 2 O 位VW{ 继续 运.
			F GK 9:	寻求服务

C0-01	X1 HI	3	正转
C0-02	X2 HI	4	反转
C0-03	X3 HI	15	多速
C0-04	X4 HI	16	多速
C0-05	X5 HI	17	多速
C0-06	X6 HI	23	VW0位
C1-00	Y1 输/	14	VW输/
C1-02	F G K 继电器输/	27	抱闸F G
D1-00	VF 曲线给定	1	自定义
D1-01	VF 频率 F3	50.00Hz	
D1-02	VF 电压 V3	100.0%	
D1-03	VF 频率 F2	10.00Hz	
D1-04	VF 电压 V2	21.7%	
D1-05	VF 频率 F1	3.00Hz	
D1-06	VF 电压 V1	8.0%	
D1-07	VF 频率 F0	1.00Hz	
D1-08	VF 电压 V0	3.5%	
E0-05	抱闸F G	1	
E0-06	开闸频率	2.00Hz	
E0-08	开闸动作时间	0.0s	
E0-09	抱闸频率	3.50Hz	
E0-11	抱闸动作时间	0.3s	
E1-00	过压< 速选择	0	? X
F1-02	多频率 0	8.0%	相对 B0-09 的V分W, 8Hz
F1-03	多频率 1	30.0%	2档, 30Hz
F1-05	多频率 3	50.0%	3档, 50Hz
F1-09	多频率 7	75.0%	4档, 75Hz
F1-07	多频率 5	100.0%	5档, 100Hz
F6-00	V 功率限速模式	1	1:以电流为基准

F6-01	基频检测时间	3.0s	50Hz 基频运. 的时间, 用r 检测 转矩电流, 做限速功能的基准
F6-02	额定系数	94.0%	94%认为额定, z 有一定的余量
F6-03	C 压降频使能	1	
F6-04	C 压降频阈m	520V	母g C k f m, 做降频处理
F6-05	电机断g 检测电流	10.0%	运. 时时d 检测, T 输/ 电流小 k f m时(相对电机额定), 认为 输/ 断g, n 做停机抱闸处理
F6-06	T 闸电流	60.0%	电流Y k f m (相对电机额定), 才能T 闸
F6-07	下.] \ 使能	1	f 功能{ 以] 止下. ` 动时的溜 钩
F6-08	s .] 点头功能	0	
F6-09] 点头功能的电流检测 阈m	20.0%	
F6-10	电流检测时间	0.100s	N 经 F6-10 的时间检测—M, T 电流i 变Y k F6-09 时, 认为处 k 点头状态, 做降速处理

GV62 / AB 认参数

A0-09	电机F G 方式	44	4 为? PG 矢量F G 3
B0-01	频率给定方式	8	多 速
B1-00	运. YZ 方式	1	HI F G
B1-06	` 动频率	1.00Hz	
B1-13	停机方式	2	减速 + C 流G 动
B1-14	停机C 流G 动频率	1.00Hz	
B1-15	停机C 流G 动电流	60.0%	
B1-16	停机C 流G 动时间	10.00s	
B1-18	能耗G 动选择	1	
B1-19	能耗G 动动作电压	680V	
B2-01	加速时间	12.0s	
B2-02	减速时间	15.0s	
B2-12	加减速曲g	2	S 曲g

C0-01	X1 HI	3	正转
C0-02	X2 HI	4	反转
C0-03	X3 HI	15	多速
C0-04	X4 HI	16	多速
C0-05	X5 HI	17	多速
C0-06	X6 HI	23	VWO位
C1-00	Y1 输/	14	VW输/
C1-02	F G K 继电器输/	3	变频器运. 中
C3-00	A01 输/ 功能	2	输/ 频率
C3-03	A01 零;	40.0%	ar 公式详见说明书
C3-04	A01 L <	0.600	4~10V 对j 0~50Hz
E1-00	过压 < 速选择	0	? X
F1-02	多 频率 0	16.0%	相对 B0-09 的V分W, 8Hz
F1-03	多 频率 1	36.0%	2 档, 18Hz
F1-05	多 频率 3	60.0%	3 档, 30Hz
F1-09	多 频率 7	80.0%	4 档, 40Hz
F1-07	多 频率 5	100.0%	5 档, 50Hz
F6-00	+ 转模X功能	1111	个位:1, 加减速模式使能; v 位:1, 打] 车功能使能; V 位:1, 点动功能使能 x 位:1. S 曲g 模式
F6-01	减速时间 5	30.0s	0~F6-04, 减速 5;
F6-02	减速时间 6	25.0s	F6-04~F6-05, 减速 6;
F6-03	减速时间 7	15.0s	F6-05~b0-09, 减速 7;
F6-04	# g 切换点 1	3.00Hz	
F6-05	# g 切换点 2	6.00Hz	
F6-06	1 档点动频率阈m	8.00Hz	T B 柄打到一档m输/ 频率C k F6-06 时, B 柄就+ 零, U 认为是 点动操作, 此时变频器j " 持T 前运. 频率, S 运. F6-07 的时 间, S 减速停机
F6-07	点动频率运. 时间	1.0s	



变频通用变频器随机使用说明书

CV50

D1-02	VF 电压 V3	20%	
D1-03	VF 频率 F2	8.00Hz	
D1-04	VF 电压 V2	18%	
D1-05	VF 频率 F1	3.00Hz	
D1-06	VF 电压 V1	7.5%	
D1-07	VF 频率 F0	1.00Hz	
D1-08	VF 电压 V0	3.0%	
E0-05	抱闸 F G	1	
E0-06	开闸频率	1.00Hz	
E0-08	开闸动作时间	0.0s	
E0-09	抱闸频率	1.00Hz	
E0-11	抱闸动作时间	0.3s	
E1-00	过压 < 速选择	0	? X
F1-02	多 频率 0	24.0%	相对 B0-09 的 V 分 W, 12Hz
F1-03	多 频率 1	50.0%	2 档, 25Hz
F1-05	多 频率 3	70.0%	3 档, 35Hz
F1-09	多 频率 7	100.0%	4 档, 50Hz