

HOPE100系列低压变频器



用户手册

希望森兰科技股份有限公司

目 录

序言	1
1 安全及注意事项	3
2 产品规格	7
2.1 Hope100 系列变频器通用技术规范	7
2.2 产品系列规格	8
3 安装及配线	11
3.1 变频器的安装	11
3.2 变频器部件的安装和拆卸	12
3.3 变频器的周边设备及选配件	20
3.4 变频器的配线	21
3.5 变频器电磁干扰的抑制方法	25
4 变频器操作与试运行	28
4.1 变频器操作与显示	28
4.2 首次通电	33
4.3 快速调试指南	33
5 功能参数一览表	35
6 功能参数详解	48
6.1 F0 基本参数	48
6.2 F1 加减速、起动、停机和点动参数	50
6.3 F2 V/F 控制参数	53
6.4 F3 电机参数	56
6.5 F4 数字输入端子及多段速	56
6.6 F5 数字输出和继电器输出设置	61
6.7 F6 模拟量及脉冲频率端子设置	63
6.8 F7 过程 PID 参数	66
6.9 F9 摆频控制	71
6.10 Fb 保护功能及变频器高级设置	74
6.11 FC 显示设置	77

6.12	FF 通讯参数.....	78
6.13	FP 故障记录.....	83
6.14	FU 数据监视.....	83
7	故障对策及异常处理	84
7.1	变频器故障及处理	84
7.2	变频器报警及处理	87
7.3	变频器操作异常及对策	88
8	保养、维护及售后服务.....	89
8.1	日常保养及维护	89
8.2	变频器易损件更换	90
8.3	变频器的存储	90
8.4	售后服务.....	91

序言

感谢您购买森兰Hope100系列变频器。Hope100是森兰推出的精致、实用型变频器，外观精致小巧，电路精致完善，功能简洁实用，菜单划分清晰合理。Hope100的核心集成了森兰高性能优化空间矢量变压变频算法，具有自动转矩提升、滑差补偿、振荡抑制、跟踪起动、失速防止、精确死区补偿、自动稳压、过程PID、自动载频调整等高级功能，可以适用于大多数工业控制场合。

本手册为用户提供安装配线、参数设定、日常维护、故障诊断和排除方法等内容。在安装、调试、运行和维护变频器之前，请务必详细阅读本产品用户手册的全部内容，熟记变频器的有关知识、安全注意事项，确保正确使用并充分发挥其优越性能。

本产品技术规范可能发生变化，内容如有改动，恕不另行通知。

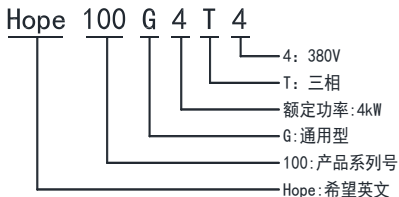
本产品用户手册应妥善保存至变频器报废为止。

开箱检查注意事项

在开箱时，请认真确认以下项目，如有问题，请直接与本公司或供货商联系解决。

确认项目	确认方法
与您定购的商品是否一致？	确认变频器侧面的铭牌内容与您的定货要求是否一致
产品是否有破损地方？	查看产品整体外观，确认是否在运输中受损

变频器型号说明：



变频器铭牌说明：



安全标识定义

本手册与安全相关的内容，使用下列标记，附有安全标记的内容，请务必遵守。



危险： 错误使用或不按要求操作，有可能造成变频器损坏或人身伤亡。



注意： 不按要求操作，可能造成系统工作不正常，严重时会引起变频器或机械损坏。

1 安全及注意事项

1.1 安全事项

一、 安装

- 不能将变频器安装在有易燃物或靠近易燃物的地方，否则会有发生火灾的危险。
- 不要安装在含有可燃性气体的环境里，否则有引发爆炸的危险。

二、 配线

- 确认正负母线电压在36V以下，否则有触电的危险。
- 确认输入电源处于完全断开的情况下，才能进行配线作业，否则有触电的危险。
- 输入电源端子电压不能超出额定电压范围，否则将导致变频器损坏。
- 必须将变频器的接地端子（PE）可靠正确接地（对地电阻 $\leq 10\Omega$ ），否则有触电的危险。

三、 上电前检查

- 上电前必须将变频器盖板盖好，否则有触电和爆炸的危险。
- 变频器可控制电机高速运行，要运行于电机额定频率以上时，必须先确认电机和机械装置是否能承受高速运转。

四、 上电及运行注意

- 试运行之前检查参数设置是否正确。
- 当输入电源接通时不能打开前端盖板，因为内部有高压，有触电的危险。
- 不要用潮湿的手操作变频器，否则有触电的危险。
- 变频器出厂时上电自启动设置为允许，如果端子控制且运行信号有效时，上电将自动启动。
- 不要通过通断输入电源的方式来控制变频器的运行和停止。
- 当执行参数初始化后，有关参数应重新设置。
- 当选择重新启动功能（如故障自复位或瞬时停电再启动）时，在变频器等待启动期间，不要靠近电机和机械负载。

1 安全及注意事项

五、运输和包装注意事项

- 不要堆叠超过包装箱规定的变频器数目。
- 变频器上面不要放置重物。
- 当变频器运输时不要打开盖板。
- 搬运时，不要让操作面板和盖板受力，否则有人员受伤或财物损失的危险。

六、报废

- 按工业垃圾进行处理。
- 变频器的电解电容焚烧时可能发生爆炸。
- 变频器的塑胶件焚烧时会产生有毒气体。

1.2 注意事项

一、关于电动机及机械负载

■ 与工频运行比较

Hope100系列变频器为PWM电压型变频器，输出电压含有一定的谐波，与工频电源相比，驱动电机时产生的损耗和电机的温升、噪声都有所增加。

输入电压较高或电机接线距离较长时务必考虑电缆和电机的绝缘耐压。

■ 恒转矩低速运行

变频器驱动普通电机长期低速运行时，由于电机的散热效果变差，电机温度升高。如果需要以低速恒转矩长期运行，必须选用变频电机，或采用强制风冷。

■ 在50Hz以上频率运行

若超过50Hz运行，除了考虑电机的允许使用转速和电流外，还必须确认电机轴承及机械装置的使用速度范围是否允许。

■ 机械装置的润滑

减速箱及齿轮等需要润滑的机械装置在长期低速运行时，由于润滑效果变差，可能会造成损坏，务必事先确认。

■ 再生转矩负载


对于提升负载、大惯性负载之类的场合，常常会有再生转矩发生，变频器常会因过压保护而停机，此时应该考虑选配适当规格的制动电阻。

■ 负载装置的机械共振点

变频器在一定的输出频率范围内，可能会遇到负载装置的机械共振点，可在电机的基板下设置防振橡胶或通过设置变频器的回避频率来避免。

■ 接入变频器之前的电机绝缘检查

电机在首次使用或长时间放置后再使用之前，应做电机绝缘检查，防止因电机绕组的绝缘失效而损坏变频器。测试时请采用500V电压型兆欧表，应保证测得绝缘电阻不小于5MΩ。

 **危险：若对电机进行绝缘测试，必须将电机与变频器的连线断开后，单独对电机测试，否则将会造成变频器损坏。**

 **危险：不要对控制回路进行耐压和绝缘测试，否则将损坏电路元件。**

二、关于变频器

■ 改善功率因数的电容或压敏器件

由于变频器输出是PWM电压，输出侧如安装有改善功率因数的电容或防雷用压敏电阻等，都会造成变频器故障跳闸或器件的损坏，请务必拆除。

■ 频繁起停的场合

宜通过变频器控制端子进行起停控制。严禁在电源输入侧使用接触器等开关器件进行直接频繁起停，否则会造成变频器损坏。

■ 额定电压值以外的使用

不适合在允许输入电压范围之外使用Hope100系列变频器，如有需要，请使用升压或降压装置进行变压处理。

■ 雷电冲击保护

变频器内装有雷击过电压保护装置，对于感应雷有一定的自我保护能力。

■ 漏电保护器

变频器运行时内部有高速开关动作，必然有高频漏电流产生，有时会导致漏电保护电路误动作。遇到上述问题时，除适当降低载波频率，缩短引线外，还应正确选择漏电保护器。

1 安全及注意事项

当安装漏电保护器时，应注意以下几点：

- 1) 漏电保护器应设于变频器的输入侧，置于空气开关（无熔丝断路器）之后较为合适。
- 2) 漏电保护器应选择对高次谐波不敏感的型号或变频器专用漏电保护器（灵敏度 30mA 以上）。若采用普通漏电保护器，应选择灵敏度 200mA 以上，动作时间 0.1s 以上的型号。

■ 变频器的降额

- 1) 环境温度超过 40°C 时，变频器应按每升高 1°C 降额 2% 使用，且必须加外部强制散热；
- 2) 海拔超过 1000m 的地区，空气稀薄将造成变频器的散热效果变差，需要按每超过 100m，降额 1% 使用；
- 3) 当设定的载波频率在出厂值以上时，每升高 1kHz，变频器需降额 5% 使用。

2 产品规格

2.1 Hope100系列变频器通用技术规范

项目		项目描述
输入	额定电压, 频率	三相: 380V, 50 Hz / 60Hz
	允许范围	电压波动范围: -15%~10%; 电压不平衡度: <3%; 频率: 47 Hz~63 Hz
输出	输出电压	3 相, 0V~输入电压, 误差小于 5%
	输出频率范围	0.00~650.00Hz
性能指标	过载能力	150%额定电流 1 分钟
	频率分辨率	数字给定: 0.01Hz; 模拟给定: <2%最大频率
	输出频率精度	模拟给定: $\pm 2\%$ 最大频率, 数字给定: 0.01Hz
控制端子	通讯	内置 RS485 通讯接口, 支持 RTU 模式 Modbus 协议
	模拟输入 AI	1 路 AI, 电压型电流型独立端子可选, 带掉线检测
	模拟输出 AO	1 路多功能 AO, 电压型电流型独立端子可选
	数字输入	3 路多功能数字输入
	数字输出	1 路 OC 型多功能数字输出, 2 路多功能继电器输出
软件功能	电机控制模式	高性能优化空间矢量 V/F 控制, 具有自动转矩提升、滑差补偿
	运行命令通道	操作面板给定、控制端子给定、通讯给定, 可通过端子切换
	频率给定通道	操作面板、通讯、UP/DOWN 调节值、AI 可以进行辅助频率叠加微调
	V/F 曲线	线性 V/F 曲线和 2 种降转矩 V/F 曲线, 有手动转矩提升、自动转矩提升
	直流制动	制动时间: 0.0~60.0s, 制动电流: 0.0~100.0%额定电流
	加减速方式	直线加减速、S 曲线加减速
	点动	点动频率范围: 0.10~50.00Hz
	自动电压调整 AVR	当电网电压在一定范围内变化时, 能自动保持输出电压恒定
	自动载频调整	可根据负载特性和环境温度, 自动调整载波频率
	过程 PID	过程 PID 调节器, 可 3 段给定、可端子禁止, 并提供 PID 修正模式、休眠功能 (适用于供水行业)
	纺织摆频功能	实现纺织卷绕的排线均匀
	多段速方式	提供 7 段频率, 由数字输入端子编码选择
	其它	跟踪起动、失速防止、AVR 关闭减速、振荡抑制、精确死区补偿功能

2 产品规格

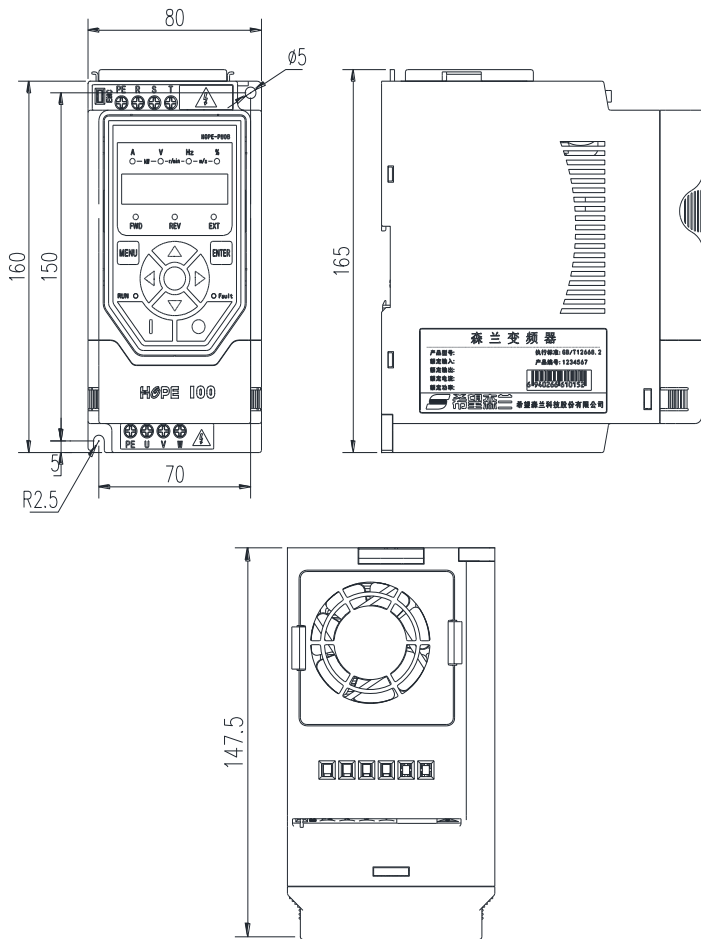
项目		项目描述
保护功能		过流、过压、欠压、输入输出缺相、输出相间短路、过热、电机过载、外部故障、模拟输入掉线、失速防止等
选配件		Profibus-DP 模块、远程操作面板等
环境	使用场所	海拔低于 1000 米，室内，不受阳光直射，无尘埃、腐蚀性气体、可燃性气体、油雾、水蒸汽、滴水、盐雾等场合
	工作环境温度/湿度	-10~+40℃/20~90%RH，无水珠凝结
	存储温度	-20~+60℃
	振动	小于 5.9m/s ² (0.6g)
结构	防护等级	IP20
	冷却方式	均为强制风冷

2.2 产品系列规格

Hope100系列变频器额定值如下表：

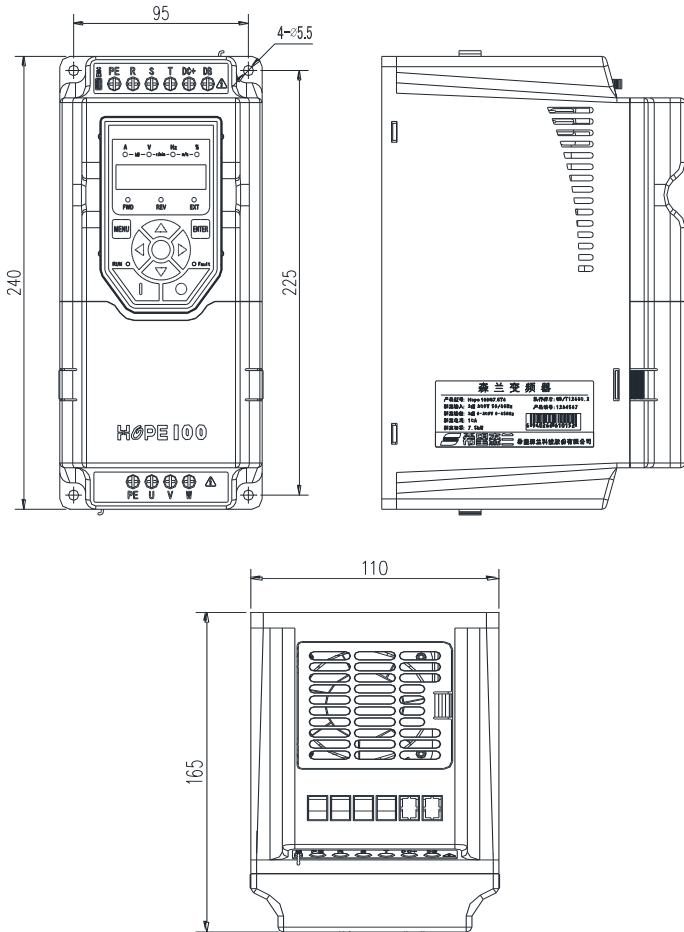
变频器型号	额定容量 (kVA)	额定输出 电流 (A)	适配电机 (kW)	机箱尺寸 (mm)
Hope100G0.75T4	1.6	2.5	0.75	165*80*148.5
Hope100G1.5T4	2.4	3.7	1.5	
Hope100G2.2T4	3.6	5.5	2.2	
Hope100G4T4	6.4	9.7	4	
Hope100G5.5T4	8.5	13	5.5	240*110*165
Hope100G7.5T4	12	18	7.5	

Hope100G0.75~4KW 机箱机型外形图如下：（A 机箱）



2 产品规格

Hope100G5.5~7.5KW 机箱机型外形图如下：(B 机箱)



3 安装及配线

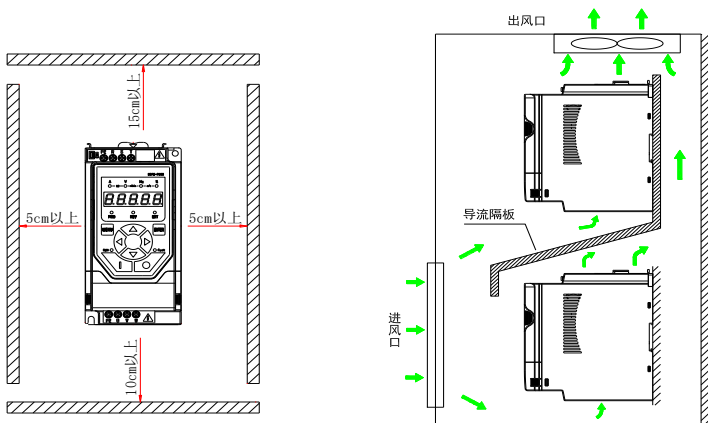
3.1 变频器的安装



危险

- 1、变频器的安装工作只能由经过培训的专业人员进行。
- 2、如果变频器有损伤或部件不全时，请不要安装运行，否则有发生火灾、受伤的危险。
- 3、安装时，应在能够承受变频器重量的地方进行安装，否则掉落时有受伤或损坏财物的危险。
- 4、搬运时，不要让操作面板和盖板受力，否则掉落有受伤或损坏财物的危险。

变频器除了应满足安装环境要求，还应注意：变频器应垂直安装，请勿倒装，斜装或水平安装。使用合适的螺钉安装在牢固的结构上。安装间隔及距离要求（当两台变频器采用上下安装时，中间应加装导流隔板）如下图所示：



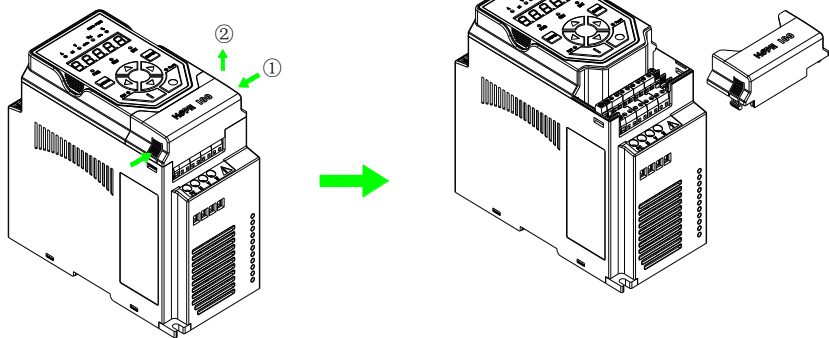
3 安装及配线

3.2 变频器部件的安装和拆卸

3.2.1 塑壳机箱面板的拆卸

1. 用手捏住可取盖板左右防滑槽，①向图示方向用力，松开可取盖板卡扣，②向上提，即可移出可取盖板。

2. 可取盖板完成拆卸，便于接线。



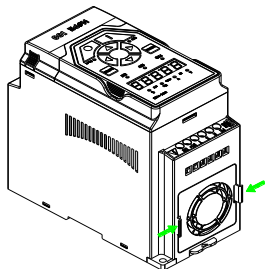
3.2.2 变频器冷却风扇的拆卸与安装

冷却风扇被安装在变频器的顶部。

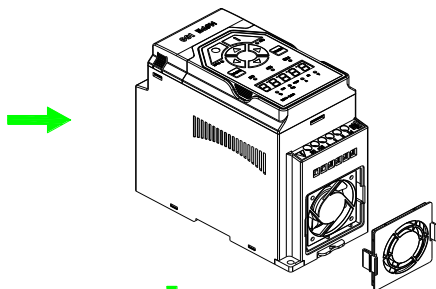
使用变频器背面的安装孔安装时，无需从安装板卸下变频器机体，就可进行冷却风扇的更换。

Hope100G0. 75~4KW 机箱冷却风扇的拆卸：(需要切断输入电源)

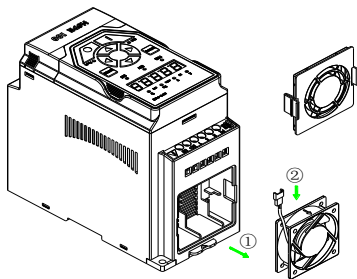
1. 用手捏住风扇外罩的爪形扣，向图示方向用力，松开风扇外罩卡扣



2. 按照图示方向移出风扇外罩



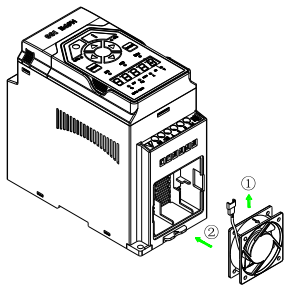
3. ①按图示方向移出风扇，②取下风扇的电源接插头，完成风扇拆卸。



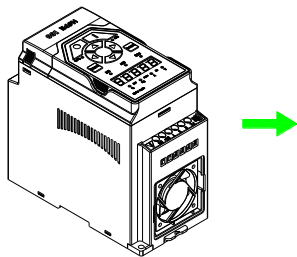
3 安装及配线

Hope100G0. 75~4KW 机箱冷却风扇的安装：(需要切断输入电源)

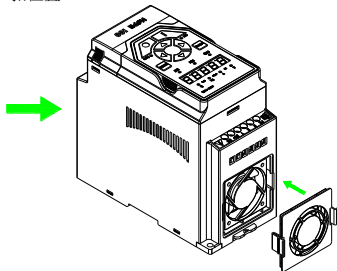
1. ①将风扇的电源接头插好，②按图示方向将风扇移入机箱（注意风扇方向标记箭头向外）。



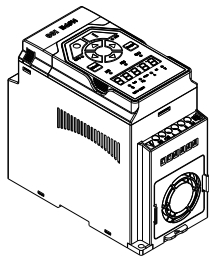
2. 检查风扇电源线，在风扇旋转时是否会接触上。



3. 将风扇外罩按照图示方向移入机箱卡扣位置。

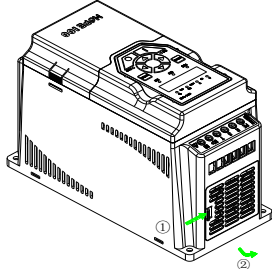


4. 将风扇外罩卡扣入机箱，完成安装。

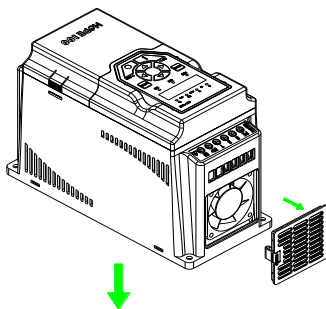


Hope100G5. 5~7.5KW 机箱冷却风扇的拆卸：(需要切断输入电源)

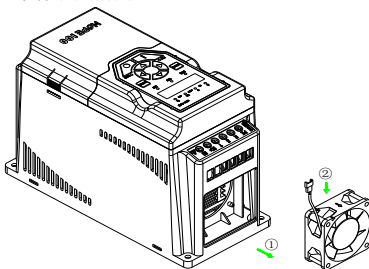
1. ①用手握住风扇外罩的爪形扣，向图示方向用力，松开风扇外罩卡扣，②朝图示方向旋转，取下风扇外罩。



2. 按照图示方向移出风扇外罩



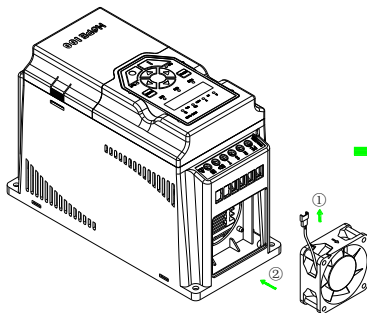
3. ①按图示方向移出风扇，②取下风扇的电源插头，完成风扇拆卸。



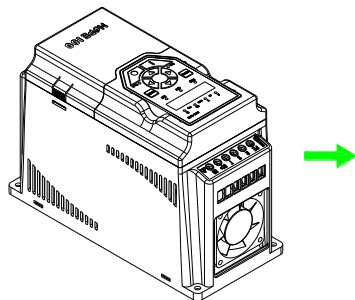
3 安装及配线

Hope100G5.5~7.5KW 机箱冷却风扇的安装：(需要切断输入电源)

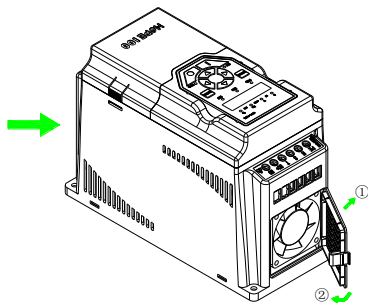
1. ①将风扇的电源插头插好，②按图示方向将风扇移入机箱（注意风扇方向标记箭头向外）。



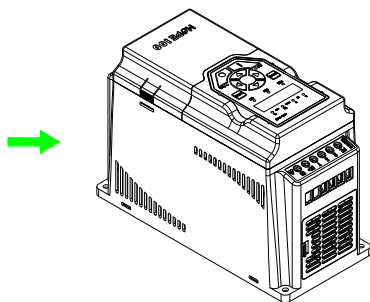
2. 检查风扇电源线，在风扇旋转时是否会接触上。



3. ①将风扇外罩插入机箱一侧内部，②按图示方向将风扇外罩旋转扣入机箱另一侧。

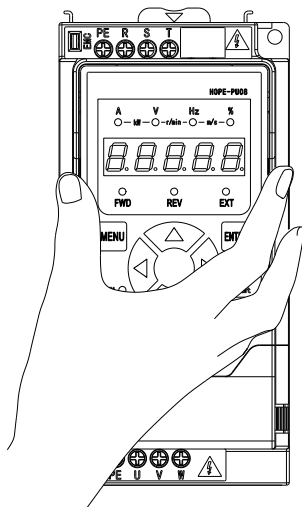


4. 完成风机安装。



3.2.3 变频器操作面板拆装及外接安装

固定好变频器，用手捏住操作面板左右防滑槽，用力向上提，即可将操作面板取出，如图所示。请不要在变频器带电的状态下插拔操作面板，以免出现异常情况。

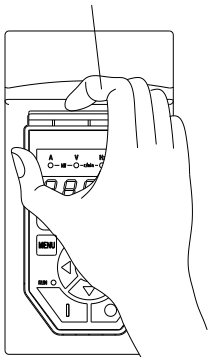


如果需要将操作面板外接安装在机柜面板(需另购操作面板及安装盒):

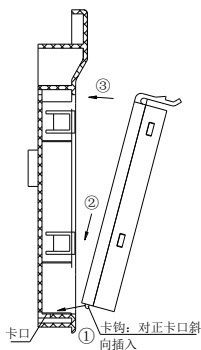
- 1、拆卸：将手指放在操作面板两边的半圆球坑处，按住操作面板顶部后向外拉，如下图所示。
- 2、安装：先将操作面板安装盒安装在机柜面板上，机柜面板开孔尺寸：141x71mm，机柜面板厚度1~1.5mm，延长线从安装盒孔内穿出与操作面板连接，再将操作面板的安装槽对齐安装盒底部的固定卡钩，最后用手指按住操作面板上部后往里推，到位后松开，如下图所示：

3 安装及配线

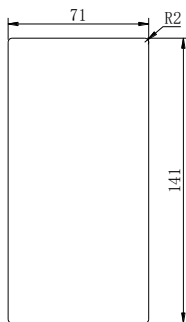
从操作面板上方与弧形斜面下方的凸起处
按住操作面板弹性卡片后往后拉即可取出。



操作面板安装方法

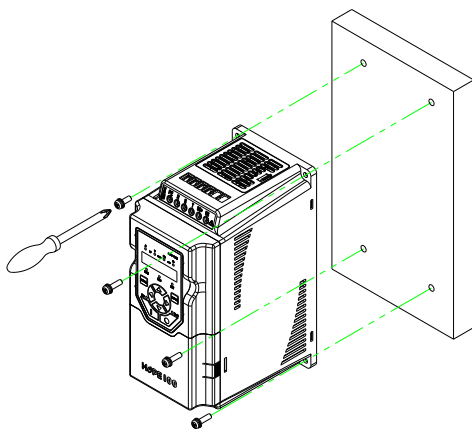


机柜开孔尺寸



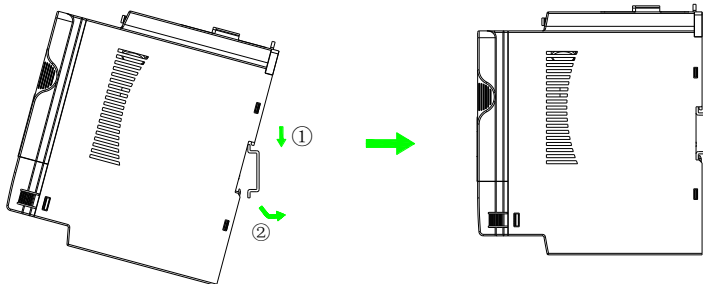
外引操作面板拆卸与安装及机柜面板开孔尺寸

Hope100G5.5~7.5KW机型壁挂式安装



Hope100G0. 75~4KW机型导轨式安装

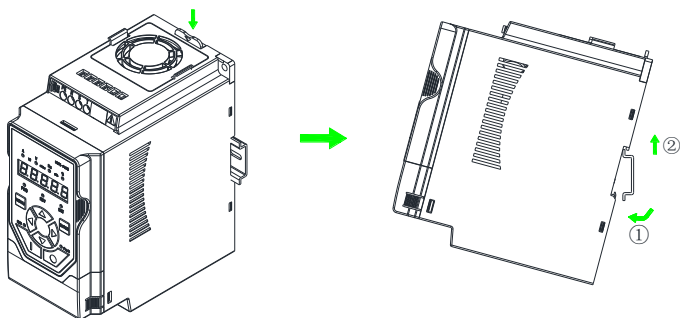
1. ①将变频器底板卡槽卡入导轨，
②按图示方向旋转按入导轨。



2. 完成导轨安装。

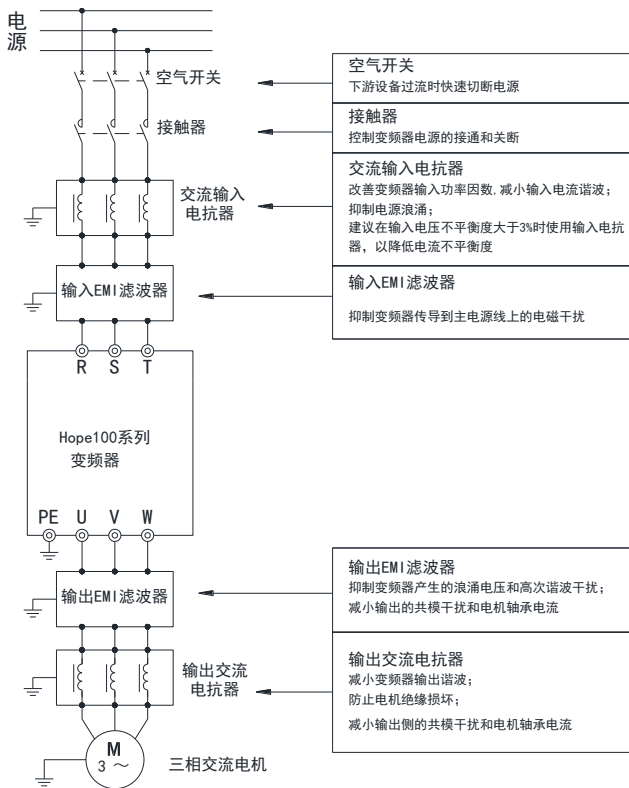
Hope100G0. 75~4KW机型导轨式拆卸

1. 抓住变频器，按下图示零件。
2. ①图示方向旋转变频器，②向上取下变频器，完成变频器拆卸。



3.3 变频器的周边设备及选配件

变频器与周边设备的连接如下图：



我公司备监控软件 SENLANWin、Profibus-DP 模块、远程控制盒等配件，用户如有需要，请向我公司订购。

3.4 变频器的配线

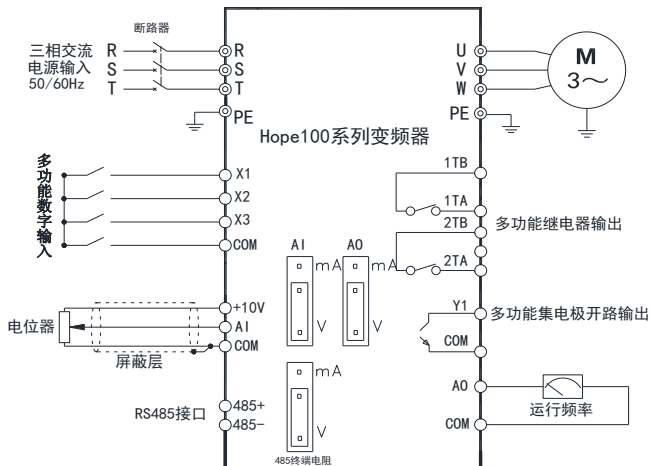
**危险**

- 1、变频器的配线工作只能由经过培训的专业人员进行。
- 2、只有在可靠切断变频器供电电源，并等待5分钟以上，才可打开变频器盖板。
- 3、仅在确认变频器主回路电压值在36V以下，才能开始内部配线工作。
- 4、变频器必须可靠接地，否则可能发生电击或火灾事故。
- 5、禁止将电源线与U、V、W相连。
- 6、通电前认真核实变频器的额定输入电压是否与交流供电电源的电压等级一致，否则可能造成人员伤亡和设备损坏。
- 7、主回路端子与导线冷压端子必须牢固连接。
- 8、输出U、V、W端子须按照严格的相序接线。
- 9、禁止在变频器的输出端连接浪涌吸收的电容器、压敏电阻。

3 安装及配线

3.4.1 变频器出厂端子配置

Hope100 基本接线如下图：



3.4.2 变频器主回路端子配线

主回路端子功能说明：

端子符号	端子名称	说明
R、S、T	三相输入电源端子	三相 220V/380V 交流电源输入端子，注①
U、V、W	变频器输出端子	三相交流输出端子
EMC	EMC 接地端子	当供电系统为不接地系统时，去掉 EMC 短接帽
PE	接地端子	变频器接地端子，必须接大地

注①：连接电源输入线时，请确认输入电源与铭牌参数是否一致。

主回路端子排列顺序如下图所示：

PE	R	S	T
PE	U	V	W

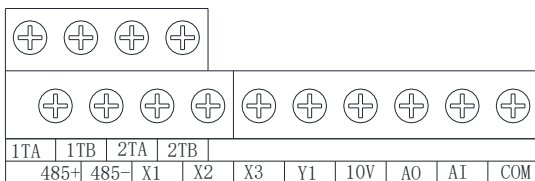
A、B机箱主回路端子螺钉均为M3.5，紧固力矩1.2~1.5（N·m），剥线长度10mm。

空气开关容量、主电路铜芯绝缘导线截面选择推荐如下表：

变频器型号	空气开关 (A)	接触器 (A)	主回路导线推荐规格 (mm ²)		接地端子 PE 电线规格 (mm ²)
			输入侧导线	输出侧导线	
Hope100G0.75T4	10	10	2.5	2.5	2.5
Hope100G1.5T4	16	10	2.5	2.5	2.5
Hope100G2.2T4	25	16	4	2.5	2.5
Hope100G4T4	32	25	4	2.5	2.5
Hope100G5.5T4	40	32	4	4	4
Hope100G7.5T4	40	32	6	6	6

3.4.3 控制板端子及配线

控制板端子排列：（控制端子连接线建议使用1mm²的铜导线，建议剥线长度5mm）



3 安装及配线

控制板端子功能如下表:

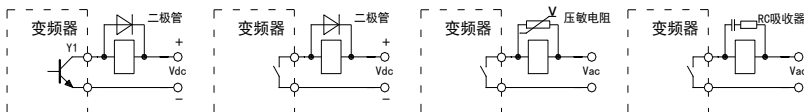
端子符号	端子名称	端子功能及说明	技术规格
485+	485 差分信号正端	RS485 通讯接口	可接 1~32 个 RS485 站点 输入阻抗: >10k Ω
485-	485 差分信号负端		
COM	用户使用参考地	模拟输入输出、数字输入输出、 +5V 电源接地端子	—
+10V	+10V 基准电源	提供给用户的 +10V 电源, 用于 外接电位器	+10V 最大输出电流 30mA, 电 压精度优于 2%
X1	数字输入	功能选择及设置见 F4 菜单 数字输入端子: 消抖时间: 10ms 功能选择及设置见 F4 菜单	输入阻抗: $\geq 3k\Omega$ 输入电压范围: <30V 高电平: >10V 低电平: <4V 不接线时相当于高电平
X2			
X3			
AI	模拟输入通道	作模拟输入时, 功能选择见参 数 F6-00~F6-06 的说明 见注	作模拟输入时: 输入阻抗: 110k Ω (输入电压) 250 Ω (输入电流) 输入电压范围: 0~+10V 输入电流范围: 0~+20mA
AO	模拟输出通道	多功能模拟输出, 见参数 F6-7~F6-10 的说明 见注	电流型: 0~20mA, 负载 \leq 500 Ω 电压型: 0~10V, 输出 \leq 10mA
Y1	数字输出	数字输出: 功能选择及设置见 F5 菜单	集电极开路输出 规格: 24V _{DC} /50mA 导通电压: <0.5V
1TA 1TB	继电器输出端子	功能选择及设置见 F5 菜单	TA-TB: 常开 触点规格: 250V _{AC} /3A 24V _{DC} /5A
2TA 2TB			

1) 模拟输入端子配线

使用模拟信号远程操作时，操作器与变频器之间的控制线长度应小于30m，由于模拟信号容易受到干扰，模拟控制线应与强电回路、继电器、接触器等回路分离布线。配线应尽可能短且连接线应采用屏蔽双绞线，屏蔽线一端接到变频器的COM端子上。

2) 多功能数字输出端子Y1和继电器输出端子TA、TB配线

如果驱动感性负载（例如电磁继电器、接触器、电磁制动器），则应加装浪涌电压吸收电路、压敏电阻或续流二极管（用于直流电磁回路，安装时一定要注意极性）等。吸收电路的元件要就近安装在继电器或接触器的线圈两端，如下图所示：



3.5 变频器电磁干扰的抑制方法

变频器的工作原理决定了它会产生一定的干扰，从而可能给设备或系统带来EMC（电磁兼容）问题，变频器作为电子设备，也会受到外部电磁干扰的影响。下面介绍符合EMC规范的一些安装设计方法，可供变频器现场安装、配线参考。

一、抑制电磁干扰对策如下表：

干扰传播路径	减小影响对策
漏电流接地回路	<p>外围设备通过变频器的布线构成闭合回路时，变频器接地线漏电流会使设备产生误动作。此时若设备不接地，会减少误动作。下图给出了推荐和禁止的接地方式：</p> <p>The diagram illustrates four grounding configurations for a VFD and other equipment:</p> <ul style="list-style-type: none"> Configuration 1 (Recommended): VFD and other equipment are grounded to separate, dedicated ground points. Labeled "专用接地（最佳）". Configuration 2 (Recommended): VFD and other equipment are grounded to a common shared ground point. Labeled "共用接地（可以）". Configuration 3 (Prohibited): VFD and other equipment are connected to a common ground point, but the other equipment is not grounded. A large 'X' is placed over this configuration. Configuration 4 (Prohibited): VFD and other equipment are connected to a common ground point, but the VFD is not grounded. A large 'X' is placed over this configuration.

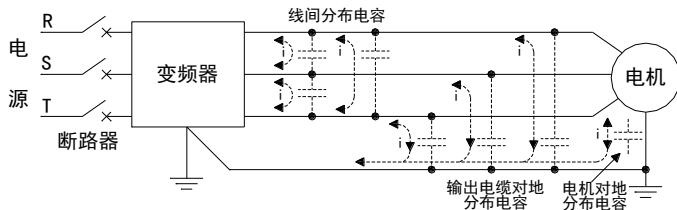
3 安装及配线

<p>电源线传播</p>	<p>当外围设备和变频器共用同一电源时，变频器产生的干扰逆电源线传播，会使同一系统中的其它设备误动作。可采取下列措施：</p> <p>(1) 变频器的输入端安装 EMI 滤波器或铁氧体共模滤波器（磁环）；</p> <p>(2) 将其它设备用隔离变压器或电源滤波器进行噪声隔离。</p>
<p>电机线辐射 电源线辐射 变频器辐射</p>	<p>测量仪表、无线电装置、传感器等微弱信号的设备或信号线，和变频器装于同一柜子里，且布线很近时，容易受空间干扰产生误动作，需采取以下对策：</p> <p>(1) 容易受影响的设备和信号线，应尽量远离变频器安装。信号线应使用屏蔽线屏蔽层接地，信号线电缆套入金属管中，并应尽量远离变频器和变频器输入、输出线。如果信号电缆必须穿越动力电缆，二者之间需保持垂直，如下图：</p> <div data-bbox="305 426 951 628" style="text-align: center;"> </div> <p>(2) 在变频器输入、输出侧分别安装 EMI 滤波器或铁氧体共模滤波器（磁环）；</p> <p>(3) 电机电缆线应放置于较大厚度的屏障中，如置于较大厚度（2mm 以上）的管道或埋入水泥槽中。动力线套入金属管中，并屏蔽接地（电机电缆采用 4 芯电缆，其中一根在变频器侧接地，另一侧接电机外壳）。</p>
<p>静电感应 电磁感应</p>	<p>(1) 避免信号线和动力线平行布线或与动力线捆扎成束布线；</p> <p>(2) 使容易受影响的设备或信号线尽量远离变频器和变频器输入、输出线；</p> <p>(3) 信号线和动力线都使用屏蔽线，分别套入金属管，金属管之间距离至少 20cm。</p>

二、漏电流及其对策

由于变频器输入、输出侧电缆的对地电容、线间电容以及电机对地电容的存在，会产生漏电流。漏电流包括对地漏电流、线间漏电流，其大小取决于分布电容的大小和载波频率的高低。

漏电流途径如下图：



■ 对地漏电流

漏电流不仅会流入变频器系统，而且可能通过地线流入其它设备，这些漏电流可能使漏电断路器、继电器或其它设备误动作。变频器载波频率越高、漏电流越大；电机电缆越长、漏电流也越大。

抑制措施：

降低载波频率，但电机噪声会增加；

电机电缆尽可能短；

变频器系统和其它系统使用为针对高谐波和浪涌漏电流而设计的漏电断路器。

■ 线间漏电流

流过变频器输出侧电缆间分布电容的漏电流，其高次谐波可能使外部热继电器误动作，特别是小容量变频器，当配线很长时（50m以上），漏电流增加很多，易使外部热继电器误动作，推荐使用温度传感器直接监测电机温度或使用变频器本身的电机过载保护功能代替外部热继电器。

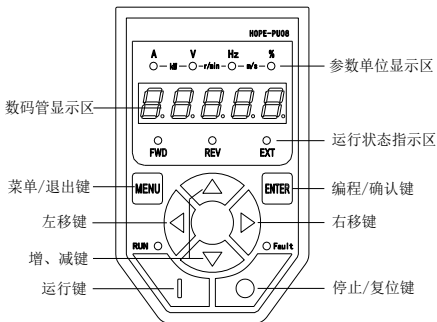
抑制措施：降低载波频率；在输出侧安装电抗器。

4 变频器操作与试运行







4.1 变频器操作与显示

4.1.1 操作面板的功能

操作面板可以设定和查看参数、运行控制、显示故障信息等，操作面板如下：



操作面板按键功能如下表：

按键标识	按键名称	功 能
	菜单/退出键	退回到上一级菜单；进入/退出监视状态
	编程/确认键	进入下一级菜单；存储参数；清除报警信息
	增键	数字递增，按住时递增速度加快
	减键	数字递减，按住时递减速度加快
	左移键	选择待修位；在监视状态下可以循环显示监视参数
	右移键	

	运行键	运行命令
○	停止/复位键	停机、故障复位

单位指示灯的各种组合表示的单位如下:

显示	单位	说明
●—kW—○—r/min—○—m/s—○ A V Hz %	A	安
○—kW—●—r/min—○—m/s—○ A V Hz %	V	伏
○—kW—○—r/min—●—m/s—○ A V Hz %	Hz	赫兹
○—kW—○—r/min—○—m/s—● A V Hz %	%	百分比
●—kW—●—r/min—○—m/s—○ A V Hz %	kW	千瓦 (A 和 V 灯同时点亮)
○—kW—●—r/min—●—m/s—○ A V Hz %	r/min	转/分 (V 和 Hz 灯同时点亮)
○—kW—○—r/min—●—m/s—● A V Hz %	m/s	米/秒 (Hz 和 % 灯同时点亮)
●—kW—●—r/min—●—m/s—○ A V Hz %	长度	米或毫米 (A、V 和 Hz 灯同时点亮)
○—kW—●—r/min—●—m/s—● A V Hz %	时间	小时、分钟、秒、毫秒 (V、Hz 和 % 灯同时点亮)

LED操作面板显示符号与实际符号对应关系如下:

LED 显示符号	实际符号	LED 显示符号	实际符号	LED 显示符号	实际符号
0	0	9	9	H	H
1	1	A	A	I	I
2	2	b	b	L	L

4 变频器操作与试运行

3	3	c	c	n	n
4	4	C	C	o	o
5	5	d	d	P	P
6	6	E	E	r	r
7	7	F	F	u	u
8	8	G	G	U	U

注意：当LED操作面板最高位显示为 $\bar{1}$ ，表示这个数是负数，如 $\bar{1}0000$ 表示-100.00；若最低位显示有小数点，也表示这个数是负数，如 $\bar{2}0000.$ 表示-20000。

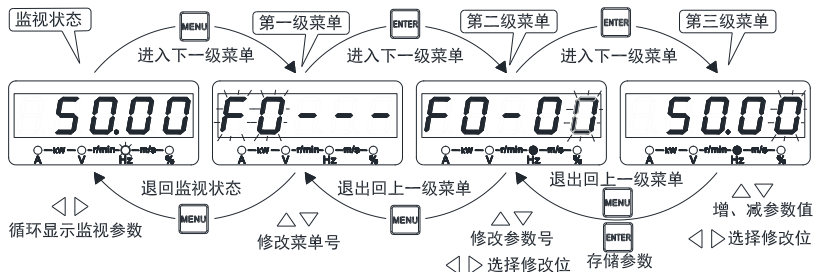
操作面板五个状态指示灯FWD、REV、EXT、RUN和Fault指示意义见下表：

指示灯	显示状态	指示变频器的当前状态
面板 RUN 指示灯	灭	待机状态
	亮	稳定运行状态
	闪烁	加速或减速过程中
面板 FWD 指示灯	灭	设定方向和当前运行方向均为反转
	亮	设定方向和当前运行方向均为正转
	闪烁	设定方向与当前运行方向不一致
面板 REV 指示灯	灭	设定方向和当前运行方向均为正转
	亮	设定方向和当前运行方向均为反转
	闪烁	设定方向与当前运行方向不一致
面板 EXT 指示灯	灭	操作面板控制状态
	亮	端子控制状态
	闪烁	通讯控制状态
面板 Fault 指示灯	灭	无故障状态
	亮	故障状态

指示灯	显示状态	指示变频器的当前状态
主机 FAULT 指示灯	灭	无故障状态
	亮	故障状态
主机 RUN 指示灯	灭	待机状态
	亮	稳定运行状态
	闪烁	加速或减速过程中

4.1.2 操作面板的显示状态和操作

Hope100系列变频器操作面板的显示状态分为监视状态（包括待机监视状态、运行监视状态）、参数编辑状态、故障、报警状态等。各状态的转换关系如下图：



待机监视状态





该状态下按 \triangleleft 、 \triangleright ，操作面板可循环显示不同的待机状态参数（由FC-01~FC-04定义）。

运行监视状态

该状态下按 \triangleleft 、 \triangleright ，可循环显示不同的运行状态参数（由FC-01~FC-07定义）。




4 变频器操作与试运行


参数编辑状态

在监视状态下，按  可进入编辑状态，编辑状态按三级菜单方式进行显示，其顺序依次为：参数组号→参数组内序号→参数值。按  可逐级进入下一级，按  退回到上一级菜单（在第一级菜单时则退回监视状态）。使用△、▽改变参数组号、参数组内序号或参数值。在第三级菜单下，可修改位会闪烁，使用◀、▶可以移动可修改位，按下  存储修改结果、返回到第二级菜单并指向下一参数。

当FC-00设为0（只显示用户参数）或1（只显示不同于出厂值的参数）时，为使用户操作更快捷，不出现第一级菜单。

密码校验状态

如设有用户密码（F0-13不为零），进入参数编辑前先进入密码校验状态，此时显示“----”，用户通过△、▽、◀、▶输入密码（输入时一直显示“----”），输入完按  可解除密码保护；若密码不正确，键盘将闪烁显示“Err”，此时按  退回到校验状态，再次按  将退出密码校验状态。



密码保护解除后在监视状态下按  + ◀ 或2分钟内无按键操作密码保护自动生效。

FC-00为0（只显示用户参数）时，用户参数不受密码保护，但改变FC-00时需输入用户密码。

故障显示状态

变频器检测到故障信号，即进入故障显示状态，闪烁显示故障代码。可以通过输入复位命令（操作面板的○、控制端子或通讯命令）复位故障，若故障仍然存在，将继续显示故障代码，可在这段时间内修改设置不当的参数以排除故障。

报警显示状态

若变频器检测到报警信息，则数码管闪烁显示报警代码，同时发生多个报警信号则交替显示，按  或  暂时屏蔽报警显示。变频器自动检测报警值，若恢复正常后自动清除报警信号。报警时变频器不停机。

4.2 首次通电

请按照本手册3.2节“变频器的配线”中提供的技术要求进行配线连接。

接线及电源检查确认无误后，合上变频器输入侧交流电源的空气开关，给变频器上电，变频器操作面板首先显示“8.8.8.8.8.”，当变频器内部的接触器正常吸合后，LED数码管显示字符变为给定频率时，表明变频器已初始化完毕。如果上电过程出现异常，请断开输入侧空气开关，检查原因并排除异常。

4.3 快速调试指南

本节在出厂值基础上给出了Hope100系列变频器通用模式中速度控制常用的、必要的调试步骤。

4.3.1 各控制模式公共参数设置

- 1、选择频率给定通道及设置给定频率：详见48页F0-01“普通运行主给定通道”的说明；
- 2、选择运行命令通道：详见49页F0-02“运行命令通道选择”的说明；
- 3、正确设置F0-06“最大频率”、F0-07“上限频率”、F0-08“下限频率”，详见49页；
- 4、电机运转方向：确认电机接线相序并按机械负载的要求设置F0-05“方向锁定”，详见49页；
- 5、加减速时间：在满足需要的情况下尽量设长。太短会产生过大的转矩而损伤负载或引起过流；
- 6、起动方式和停机方式：详见50页F1-04“起动方式”和51页F1-08“停机方式”的说明；

4 变频器操作与试运行

- 7、电机铭牌参数：额定功率、电机极数、额定电流、额定频率、额定转速、额定电压，详见56页；
- 8、电机过载保护：详见74页Fb-00 “电机过载保护值”、Fb-01 “电机过载保护动作选择”的说明。

4.3.2 V/F控制快速调试

下面介绍V/F控制快速调试的方法。

- 1、V/F曲线设定，详见53页；
- 2、转矩提升选择，详见54页；

V/F控制优化调整：

- 1、F2-09“防振阻尼”：用来消除电机轻载时的振荡。如果电机发生振荡，从小往大调节该参数，调至振荡消除即可，不宜过大；
- 2、F2-02“手动转矩提升幅值”：如果起动开始的电流过大，可以减小该参数的值；
- 3、自动转矩提升：为了增加变频器的起动转矩和低速运行时的输出转矩，建议使用自动转矩提升（F2-05“转矩提升选择”=2）。自动转矩提升需要正确设置电机铭牌参数，并进行电机静止自整定；
- 4、滑差补偿：可减小负载引起的速降。在自动转矩提升有效时，滑差补偿才有效。需要设置：F2-03“滑差补偿增益”、F2-04“滑差补偿滤波时间”，还可设置滑差补偿限幅。

5 功能参数一览表

说明:

更改: “○”表示待机和运行状态均可更改, “×”表示仅运行状态不可更改, “△”表示只读。

F0 基本参数

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F0-00	数字给定频率	0.00~650.00Hz	50.00Hz	○	48
F0-01	普通运行主给定通道	0: F0-00数字给定 1: 通讯给定 2: AI 3: UP/DOWN调节值	0	○	48
F0-02	运行命令通道选择	1: 操作面板 2: 端子, 面板停止键无效 3: 端子, 面板停止键有效 4: 通讯, 面板停止键无效 5: 通讯, 面板停止键有效	1	×	49
F0-03	给定频率保持方式	0: 掉电存储 1: 掉电恢复为F0-00 2: 停机、掉电均恢复为F0-00 注: 针对通讯给定	0	○	49
F0-04	辅助给定通道选择	0: 无 1: 通讯给定 2: AI 3: UP/DOWN调节值	0	○	49
F0-05	方向锁定	0: 正反均可 1: 锁定正向 2: 锁定反向	0	○	49
F0-06	最大频率	F0-07“上限频率”~650.00Hz	50.00Hz	×	49
F0-07	上限频率	F0-08“下限频率”~F0-06“最大频率”	50.00Hz	×	49
F0-08	下限频率	0.00Hz~F0-07“上限频率”	0.00 Hz	×	49
F0-09	变频器额定功率	最小单位: 0.01kW	机型确定	△	50
F0-10	软件版本号	0.00~99.99	版本确定	△	50
F0-11	参数初始化	11: 初始化 22: 清除故障记录	00	×	50
F0-12	参数写入保护	0: 不保护 1: F0-00、F7-04除外 2: 全保护	0	×	50

5 功能参数一览表

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F0-13	用户密码设定	0~9999, 0000为无密码	0	○	50

F1 加减速、起动、停机和点动参数

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F1-00	加速时间1	0.1~3600.0s 加速时间: 频率增加50Hz所需的时间 减速时间: 频率减少50Hz所需的时间 加减速时间2兼作点动加/减速时间	6.0s	○	50
F1-01	减速时间1				
F1-02	加速时间2				
F1-03	减速时间2				
F1-04	起动方式	0: 从起动频率起动 1: 转速跟踪起动	0	×	50
F1-05	起动频率	0.00~60.00Hz	0.50Hz	○	51
F1-06	起动延时时间	0.0~3600.0s	0.0s	○	51
F1-07	起动频率保持时间	0.0~60.0s	0.0s	○	51
F1-08	停机方式	0: 减速停机 1: 自由停机 2: 减速+直流制动	0	○	51
F1-09	停机/直流制动频率	0.00~60.00Hz	0.50Hz	○	51
F1-10	直流制动等待时间	0.0~10.0s	0.0s	○	51
F1-11	直流制动/零速延迟时间	0.0~60.0s	0.0s	○	51
F1-12	直流制动电流	0.0~100.0%, 以变频器额定电流为100%	50.0%	○	52
F1-13	点动运行频率	0.10~50.00Hz, 点动使用第2套加减速时间	5.00Hz	○	52
F1-14	加减速方式选择	0: 直线加减速 1: S曲线加减速	0	×	52
F1-15	S曲线加速起始段时间	0.01~10.00s	0.20s	×	53
F1-16	S曲线加速结束段时间	0.01~10.00s	0.20s	×	53
F1-17	S曲线减速起始段时间	0.01~10.00s	0.20s	×	53
F1-18	S曲线减速结束段时间	0.01~10.00s	0.20s	×	53

F2 V/F控制参数

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F2-00	V/F曲线设定	0: 线性 1: 降转矩V/F曲线1(1.5) 2: 降转矩V/F曲线2(2.0)	0	×	53
F2-01	转矩提升选择	0: 无 1: 手动提升 2: 自动提升 3: 手动提升+自动提升	1	×	54
F2-02	手动转矩提升幅值	0.0~15.0%	机型确定	○	54
F2-03	手动转矩提升截止点	0.00~650.00Hz	50.00Hz	○	54
F2-04	自动转矩提升度	0.0~100.0%	80.0%	×	54
F2-05	滑差补偿增益	0.0~300.0%	0.0%	○	55
F2-06	滑差补偿滤波时间	0.1~25.0s	1.0s	×	55
F2-07	防振阻尼	0~200	20	○	55
F2-08	AVR功能设置	0: 无效 1: 一直有效 2: 仅减速时无效	1	×	55
F2-09	基本频率	1.00~650.00Hz	50.00Hz	×	56
F2-10	最大输出电压	150~500V, 出厂值380V	380V	×	56

F3 电机参数

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F3-00	电机额定功率	0.4~30kW	机型确定	×	56
F3-01	电机极数	2~16	4	×	56
F3-02	电机额定电流	0.5~60A	机型确定	×	56
F3-03	电机额定频率	20.00~650.00Hz	50.00Hz	×	56
F3-04	电机额定转速	125~4000r/min	机型确定	×	56
F3-05	电机散热条件	0: 普通电机 1: 变频电机	0	○	56
F3-06 ~ F3-10	保留	—	—	—	—

5 功能参数一览表

F4 数字输入端子及多段速

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F4-00	X1数字输入端子功能	0: 不连接到下列信号 ±1: 多段频率选择1 ±2: 多段频率选择2 ±3: 多段频率选择3 ±4: 加减速时间2选择 ±5: 外部故障输入 ±6: 故障复位 ±7: 正转点动 ±8: 反转点动 ±9: 自由停机/运行禁止 ±10: UP/DOWN增 ±11: UP/DOWN减 ±12: UP/DOWN清除	15		
F4-01	X2数字输入端子功能	±13: 过程PID禁止 ±14: 三线式停机指令 ±15: 内部虚拟FWD端子 ±16: 内部虚拟REV端子 ±17: 加减速禁止 ±18: 运行命令通道切换到端子或面板 ±19: 给定频率切换至AI ±20: 多段PID选择1 ±21: 多段PID选择2 ±22: 摆频投入 ±23: 摆频状态复位	16	×	56
F4-02	X3数字输入端子功能		1		
F4-05	数字输入消抖时间	0~2000ms	10ms	○	58
F4-06	FWD/REV运转模式	0: 单线式(起停) 1: 两线式1(正转、反转) 2: 两线式2(起停、方向) 3: 两线式3(起停、停止) 4: 两线式4(脉冲式起停、方向) 5: 三线式1(正转、反转、停止) 6: 三线式2(运行、方向、停止)	1	×	58
F4-07	UP/DOWN调节方式	0: 端子电平式 1: 端子脉冲式	0	○	60
F4-08	UP/DOWN速率/步长	0.01~100.00, 单位是%/s或%	1.00	○	60
F4-09	UP/DOWN记忆选择	0: 掉电存储 1: 掉电清零 2: 停机、掉电均清零	0	○	60
F4-10	UP/DOWN上限	0.0~100.0%	100.0%	○	60
F4-11	UP/DOWN下限	-100.0~0.0%	0.0%	○	60
F4-12	多段频率1	0.00~650.00Hz	1.00Hz	○	61
F4-13	多段频率2	多段频率1~多段频率7出厂值为各自的多段频率号, 例: 多段频率3出厂值为3.00Hz	2.00Hz	○	61
F4-14	多段频率3		3.00Hz	○	61
F4-15	多段频率4		4.00Hz	○	61
F4-16	多段频率5		5.00Hz	○	61
F4-17	多段频率6		6.00Hz	○	61

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F4-18	多段频率7		7.00Hz	○	61
F4-03	保留		0		
F4-04	保留		0		

F5 数字输出和继电器输出设置

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F5-00	Y1数字输出端子功能	0:运行准备就绪 ±1:运行中 ±2:频率到达 ±3:频率水平检测信号	1		
F5-01	T1继电器输出功能	±7:瞬时停电再上电动作中 ±8:报警输出 ±9:反转运行中 ±10:过程PID休眠中	4	×	61
F5-02	T2继电器输出功能	±4:故障输出 ±5:欠压封锁 ±6:故障自复位过程中 ±11:摆频上下限制中 ±12:反馈超上限报警 ±13:反馈低于下限报警 注: 设为负表示输出取反	2		
F5-03	T1继电器闭合延时	0.000~65.000s	0.000s	○	61
F5-04	T1继电器分断延时		0.000s		
F5-05	T2继电器闭合延时	0.000~65.000s	0.000s	○	61
F5-06	T2继电器分断延时		0.000s		
F5-07	频率到达检出宽度	0.00~650.00Hz	2.50Hz	○	62
F5-08	频率水平检测值	0.00~650.00Hz	50.00Hz	○	62
F5-09	频率水平检测滞后值	0.00~650.00Hz	1.00Hz	○	63

F6 模拟量及脉冲频率端子设置

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F6-00	AI最小输入模拟量	0.00~100.0%	0.00%	○	63
F6-01	AI最大输入模拟量		100.0%	○	63
F6-02	AI最小输入模拟量对应的给定值/反馈值	0.00~100.00% 注: 给定频率时以最高频率为参考值	0.00%	○	63
F6-03	AI最大输入模拟量对应的给定值/反馈值	PID给定/反馈时以PID参考标量的百分比	100.0%	○	63

5 功能参数一览表

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F6-04	AI滤波时间	0.000~10.000s	0.100s	<input type="radio"/>	65
F6-05	AI输入掉线门限	0.00~100.0%	0.00%	<input type="radio"/>	65
F6-06	AI 模拟输入掉线 延时时间	0.1~3600.0s	1.0s	<input type="radio"/>	65
F6-07	AO功能选择	1: 运行频率 2: 给定频率 3: 输出电流 4: 输出电压 5: 输出功率 6: PID反馈值 7: PID给定值 8: AI 9: 直流母线电压 10: UP/DOWN调节值	1	<input type="radio"/>	65
F6-08	AO类型选择	0: 0~10V或0~20mA 1: 2~10V或4~20mA 2: 以5V或10mA为中心	0	<input type="radio"/>	65
F6-09	AO增益	0.0~1000.0%	100.0%	<input type="radio"/>	65
F6-10	AO偏置	-20.00~100.00%，以10V或20mA为100%	0.00%	<input type="radio"/>	66

F7 过程PID参数

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F7-00	PID控制功能选择	0: 不选择过程PID控制 1: 选择过程PID控制 2: 选择PID对给定频率修正	0	<input type="checkbox"/>	66
F7-01	给定通道选择	0: F7-04 1: AI 2: 通讯给定	0	<input type="checkbox"/>	67
F7-02	反馈通道选择	1: AI	1	<input type="checkbox"/>	67
F7-03	PID参考标量	0~100.00	10.00	<input type="checkbox"/>	67
F7-04	PID数字给定	0~F7-03	5.00	<input type="radio"/>	67
F7-05	PID调节特性	0: 正作用 1: 反作用	0	<input type="checkbox"/>	67
F7-06	比例增益	0.00~100.00	0.20	<input type="radio"/>	68
F7-07	积分时间	0.00~100.00s, 0表示无积分	20.00s	<input type="radio"/>	68

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F7-08	微分时间	0.000~10.000s	0.000s	○	68
F7-09	采样周期	0.001~10.000s	0.010s	○	68
F7-10	PID上限幅值	-100.0~100.0%，以最大频率为100%	100.0%	○	68
F7-11	PID下限幅值		0.0%	○	
F7-12	多段PID给定1	0.00~F7-03	1.00	○	69
F7-13	多段PID给定2		2.00	○	69
F7-14	多段PID给定3		3.00	○	69
F7-15	PID休眠频率	0.00~650.00Hz	40.00Hz	○	69
F7-16	休眠偏差	0.00~50.00%，以PID给定值为100%	10.00%	○	69
F7-17	PID休眠等待时间	0.0~3600.0s	60.0s	○	69
F7-18	PID唤醒偏差	0.00~100.00%，注：100.00%时休眠无效	100.00%	○	69
F7-19	PID唤醒延迟时间	0.000~60.000s	0.500s	○	69
F7-20	反馈超上限报警值	50.0~200.0%，以PID给定值为100%	120.0%	○	70
F7-21	反馈超上限报警滞环值	0.0~100.0%，以PID给定值为100%	10.0%	○	70
F7-22	反馈低于下限报警值	0.0~100.0%，以PID给定值为100%	40.0%	○	70
F7-23	反馈低于下限滞环值	0.0~50.0%，以PID给定值为100%	10.0%	○	70

F9 摆频控制

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
F9-00	摆频投入方式	0: 摆频无效 1: 自动投入 2: 手动投入	0	×	71
F9-01	摆幅控制方式	0: 摆幅以中心频率为100% 1: 摆幅以最大频率为100%	0	×	71
F9-02	摆频预置频率	0.00~650.00Hz	0.00Hz	○	71
F9-03	摆频预置频率等待时间	0.0~3600.0s	0.0s	○	71
F9-04	摆频幅值	0.0~50.0%，相对于中心频率或最大频率	0.0%	○	71
F9-05	突跳频率	0.0~50.0%，以实际摆频幅值为100%	0.0%	○	71
F9-06	突跳时间	0~50ms	0ms	○	71
F9-07	摆频周期	0.1~1000.0s	10.0s	○	71

5 功能参数一览表

F9-08	上升时间	0.0~100.0%，以F9-07为100%	50.0%	○	71
F9-09	摆动随机度	0.0~50.0%，以F9-07为100%	0.0%	○	72
F9-10	摆频停机重启动方式	0: 按停机前记忆起启动 1: 重新开始起启动	0	×	72

Fb 保护功能及变频器高级设置

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
Fb-00	电机过载保护值	50.0~150.0%，以电机额定电流为100%	100.0%	○	74
Fb-01	电机过载保护动作选择	0: 不动作 1: 报警 2: 故障并自由停机	2	×	74
Fb-02	模拟输入掉线动作	0: 不动作 1: 报警 2: 报警, 按F0-00运行 3: 故障, 并自由停机	0	×	74
Fb-03	缺相保护	0: 不动作 1: 仅输入 2: 仅输出 3: 均动作	机型确定	×	74
Fb-04	过流失速点	0.0~150.0%，以变频器额定电流为100% 0.0表示无效	150.0%	×	75
Fb-05	过压失速点	650~750V, 出厂值为700V	700V	×	75
Fb-06	直流母线欠压动作	0: 自由停机, 并报欠压故障 (E.dcl) 1: 自由停机, 电源恢复再起启动	0	×	75
Fb-07	直流母线欠压点	300~480V, 出厂值为400V	400V	×	75
Fb-08	故障自动复位次数	0~10, 模块保护和外部故障无自复位功能	0	×	76
Fb-09	自动复位间隔时间	1.0~30.0s	5.0s	×	76
Fb-10	自动复位期间故障输出	0: 不输出 1: 输出	0	×	76
Fb-11	上电自启动允许	0: 禁止 1: 允许	1	○	76
Fb-13	载波频率	1.1k~12.0kHz	3.0kHz	○	77
Fb-15	回避频率	0.00~625.00Hz	0.00Hz	○	77
Fb-16	回避频率宽度	0.00~20.00Hz	0.00Hz	○	77
Fb-17	冷却风扇控制	0: 连续运转 1: 自动控制	0	○	77
Fb-12	保留参数		--	×	77
Fb-14	保留参数		--	×	77

FC 显示设置

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码	
FC-00	显示参数选择	0: 所有 1: 与出厂值不同	0	○	77	
FC-01	运行停机监视参数 1	0~17, 0~17 表示 FU-00~FU-17	1	○	77	
FC-02	运行停机监视参数 2	-1~17	-1	○	77	
FC-03	运行停机监视参数 3	-1 表示空, 0~17 表示 FU-00~FU-17	-1	○	78	
FC-04	运行停机监视参数 4		-1	○	78	
FC-05	运行监视参数 1		-1~17	0	○	78
FC-06	运行监视参数 2		-1 表示空, 0~17 表示 FU-00~FU-17	2	○	78
FC-07	运行监视参数 3	4		○	78	
FC-08	转速显示系数	0.001~10.000		1.000	○	78
FC-09	线速度显示系数	0.01~100.00	0.01	○	78	

FF 通讯参数

参数	名称	设定范围及说明	出厂值	更改	页码
FF-00	通讯数据格式	0: 8,N,1 1: 8,E,1 2: 8,O,1 3: 8,N,2	0	×	78
FF-01	波特率选择	0: 1200bps 1: 2400bps 2: 4800bps 3: 9600bps 4: 19200bps	3	×	78
FF-02	本机地址	1~248, 248本机为主机	1	×	79
FF-03	通讯超时检出时间	0.1~600.0s	10.0s	○	79
FF-04	通讯超时动作	0: 不动作 1: 报警 2: 报警按F0-00运行 3: 故障并自由停机	0	×	79
FF-05	主机到从机操作内容	0: 频率给定值 1: PID给定值	0	×	79
FF-06	从机给定比例系数	0.01-100.00	1.00	○	79

Fn 厂家参数

厂家使用，不对外提供参数。

FP 故障记录

参数	名称	内容及说明
FP-00	最近一次故障类型	0: 无故障 1: ocb 启动瞬间过流 2: ocA 加速运行过流 3: ocd 减速运行过流 4: ocn 恒速运行过流 5: ouA 加速运行过压 6: oud 减速运行过压 7: oun 恒速运行过压 8: ouE 待机时过压 9: dcL 运行中欠压 10: PLI 输入缺相 11: PLo 输出缺相 12: FoP 功率器件保护 13: oHI 变频器过热 14: oLI 变频器过载 15: oLL 电机过载 16: EEf 外部故障 17: CFE 通讯超时 18: ccF 电流检测故障 19: Aco 模拟输入掉线 20: rHo 热敏电阻开路 21: Abb 长时失速 22: loF 面板通讯故障 23: lo1 保留 24: lo2 保留 25: FAn 风机故障
FP-01	最近一次故障时累计运行时间	最小单位: 1h
FP-02	最近一次故障时的运行频率	最小单位: 0.01Hz
FP-03	最近一次故障时的给定频率	最小单位: 0.01Hz
FP-04	最近一次故障时的输出电流	最小单位: 0.1A
FP-05	最近一次故障时的输出电压	最小单位: 0.1V
FP-06	最近一次故障时的输出功率	最小单位: 0.1kW
FP-07	最近一次故障时的母线电压	最小单位: 0.1V
FP-08	最近一次故障时的逆变桥温度	最小单位: 0.1°C
FP-09	最近一次故障时X端子状态	
FP-10	最近一次故障时Y和T端子状态	
FP-11	倒数第二次故障类型	内容意义同FP-00

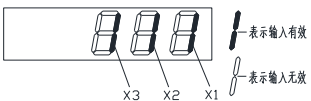
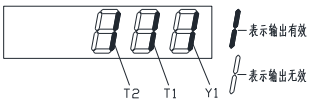
参数	名称	内容及说明
FP-12	倒数第二次故障时累计运行时间	最小单位: 1h
FP-13	倒数第二次故障时的运行频率	最小单位: 0.01Hz
FP-14	倒数第二次故障时的给定频率	最小单位: 0.01Hz
FP-15	倒数第二次故障时的输出电流	最小单位: 0.1A
FP-16	倒数第二次故障时的输出电压	最小单位: 0.1V
FP-17	倒数第二次故障时的输出功率	最小单位: 0.1kW
FP-18	倒数第二次故障时的母线电压	最小单位: 0.1V
FP-19	倒数第二次故障时的逆变桥温度	最小单位: 0.1°C
FP-20	倒数第二次故障时X端子状态	内容意义同FP-09
FP-21	倒数第二次故障时Y和T端子状态	内容意义同FP-10
FP-22	倒数第三次故障类型	内容意义同FP-00
FP-23	倒数第三次故障时累计运行时间	最小单位: 1h
FP-24	倒数第三次故障时的运行频率	最小单位: 0.01Hz
FP-25	倒数第三次故障时的给定频率	最小单位: 0.01Hz
FP-26	倒数第三次故障时的输出电流	最小单位: 0.1A
FP-27	倒数第三次故障时的输出电压	最小单位: 0.1V
FP-28	倒数第三次故障时的输出功率	最小单位: 0.1kW
FP-29	倒数第三次故障时的母线电压	最小单位: 0.1V
FP-30	倒数第三次故障时的逆变桥温度	最小单位: 0.1°C
FP-31	倒数第三次故障时X端子状态	内容意义同FP-09
FP-32	倒数第四次故障时Y和T端子状态	内容意义同FP-10
FP-33	倒数第四次故障类型	内容意义同FP-00
FP-34	倒数第四次故障时累计运行时间	最小单位: 1h
FP-35	倒数第四次故障时的运行频率	最小单位: 0.01Hz
FP-36	倒数第四次故障时的给定频率	最小单位: 0.01Hz
FP-37	倒数第四次故障时的输出电流	最小单位: 0.1A
FP-38	倒数第四次故障时的输出电压	最小单位: 0.1V
FP-39	倒数第四次故障时的输出功率	最小单位: 0.1kW

5 功能参数一览表

参数	名称	内容及说明
FP-40	倒数第四次故障时的母线电压	最小单位: 0.1V
FP-41	倒数第四次故障时的逆变桥温度	最小单位: 0.1°C
FP-42	倒数第四次故障时X端子状态	内容意义同FP-09
FP-43	倒数第四次故障时Y和T端子状态	内容意义同FP-10
FP-44	倒数第五次故障类型	内容意义同FP-00
FP-45	倒数第五次故障时累计运行时间	最小单位: 1h
FP-46	倒数第五次故障时的运行频率	最小单位: 0.01Hz
FP-47	倒数第五次故障时的给定频率	最小单位: 0.01Hz
FP-48	倒数第五次故障时的输出电流	最小单位: 0.1A
FP-49	倒数第五次故障时的输出电压	最小单位: 0.1V
FP-50	倒数第五次故障时的输出功率	最小单位: 0.1kW
FP-51	倒数第五次故障时的母线电压	最小单位: 0.1V
FP-52	倒数第五次故障时的逆变桥温度	最小单位: 0.1°C
FP-53	倒数第五次故障时X端子状态	内容意义同FP-09
FP-54	倒数第四次故障时Y和T端子状态	内容意义同FP-10

FU 数据监视

参数	名称	内容及说明
FU-00	运行频率	反映电机转速的频率, 最小单位: 0.01Hz
FU-01	给定频率	单位指示闪烁, 最小单位: 0.01Hz
FU-02	输出电流	最小单位: 0.1A
FU-03	负载电流百分比	以变频器额定电流为100%, 最小单位: 0.1%
FU-04	输出电压	最小单位: 0.1V
FU-05	运行转速	最小单位: 1r/min
FU-06	给定转速	单位指示闪烁, 最小单位: 1r/min
FU-07	直流母线电压	最小单位: 0.1V
FU-08	输出功率	最小单位: 0.1kW

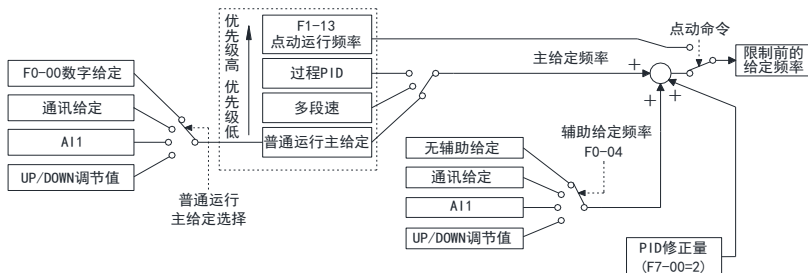
参数	名称	内容及说明
FU-09	运行线速度	最小单位: 1m/s
FU-10	给定线速度	单位指示闪烁, 最小单位: 1m/s
FU-11	PID反馈值	最小单位: 0.01, 与控制对象有关
FU-12	PID给定值	最小单位: 0.01, 与控制对象有关
FU-13	PID输出	最小单位: 0.1%
FU-14	AI	最小单位: 0.1%
FU-15	UP/DOWN调节值	单位指示闪烁, 最小单位: 0.1%
FU-16	数字输入端子状态	
FU-17	数字输出端子状态	
FU-18	散热器温度	最小单位: 0.1°C
FU-19~FU-27		保留

6 功能参数详解

6.1 F0 基本参数

F0-00	数字给定频率	出厂值	50.00Hz	更改	○
设定范围	0.00~650.00Hz				
F0-01	普通运行主给定通道	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: F0-00数字给定 1: 通讯给定, F0-00作初值 2: AI 3: UP/DOWN调节值				

给定频率通道如下图:



- ☐ 变频器有 4 种运行方式，优先级由高到低依次为点动、过程 PID、多段速、普通运行。例如：在普通运行时，如果多段速有效，则主给定频率由多段频率确定。
- ☐ 普通运行主给定可由 F0-01“普通运行主给定通道”选择，并可用数字输入 19“给定频率切换至 AI”进行强制切换，详见 58 页。
- ☐ 在端子或通讯控制时，通过数字输入 7“正转点动”、8“反转点动”可实现点动运行。
- ☐ 最终使用的给定频率要受 F0-07“上限频率”和 F0-08“下限频率”的限制。
- ☐ 当摆频控制方式有效时，模拟给定 AI 无效，设置该选项时，将以数字给定频率 F0-00 作为中心频率。

F0-02	运行命令通道选择	出厂值	1	更改	×
设定范围	1: 操作面板, EXT灯灭 2: 端子, 面板停止键无效, EXT灯亮 3: 端子, 面板停止键有效, EXT灯亮 4: 通讯, 面板停止键无效, EXT灯闪 5: 通讯, 面板停止键有效, EXT灯闪				

当运行命令通道选择操作面板命令通道时, 上电默认为正向。

数字输入 18 “运行命令通道切换到端子或面板”可强制切换运行命令通道, 详见 58 页。

F0-03	给定频率保持方式	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: 掉电时通讯修改的主给定频率存储到F0-00 1: 掉电时通讯修改的主给定频率恢复为F0-00 2: 停机、掉电时通讯修改的主给定频率恢复为F0-00				

该参数仅对 F0-01 “普通运行主给定通道”=0、1 时有效。

F0-04	辅助给定通道选择	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: 无	1: 通讯给定	2: AI	3: UP/DOWN调节值	

详见 F0-00、F0-01 的说明。

F0-05	方向锁定	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: 正反均可 1: 锁定正向 2: 锁定反向				

建议只需要单向旋转时锁定旋转方向。

F0-06	最大频率	出厂值	50.00Hz	更改	×
设定范围	F0-07“上限频率”~650.00Hz。				
F0-07	上限频率	出厂值	50.00Hz	更改	×
设定范围	F0-08 “下限频率” ~F0-06 “最大频率”。				
F0-08	下限频率	出厂值	0.00Hz	更改	×
设定范围	0.00Hz~F0-07 “上限频率”				

F0-06 “最大频率”: 频率给定为 100% 时对应的频率, 用于 PID 控制或模拟输入作频率给定时的标定。

F0-07 “上限频率”、F0-08 “下限频率”: 限制最终的给定频率。

6 功能参数详解

☞ 设置时务必使 F0-06 “最大频率” ≥ F0-07 “上限频率” > F0-08 “下限频率”。

F0-09	变频器额定功率	出厂值	机型确定	更改	△
--------------	----------------	-----	------	----	---

☞ 查看额定功率，最小单位：0.01kW。

F0-10	软件版本号	出厂值	版本确定	更改	△
--------------	--------------	-----	------	----	---

☞ 可查看软件版本，范围 0.00~99.99。

F0-11	参数初始化	出厂值	00	更改	×
设定范围	11: 初始化 22: 清除故障记录 注: 初始化完成后自动变为00				

☞ 参数初始化可将参数恢复为出厂时的状态值，故障记录不清除。

F0-12	参数写入保护	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: 不保护 1: F0-00、F7-04除外 2: 全保护				

☞ 该功能为了防止参数被误修改。

F0-13	用户密码设定	出厂值	0000	更改	○
设定范围	0000~9999, 0000表示密码无效。注: 密码设定后, 10s内无按键, 密码生效				

☞ 参数初始化可将参数恢复为出厂时的状态值，故障记录不清除。

6.2 F1 加减速、起动、停机和点动参数

F1-00	加速时间1	出厂值	6.0s	更改	○
F1-01	减速时间1	出厂值	6.0s	更改	○
F1-02	加速时间2	出厂值	6.0s	更改	○
F1-03	减速时间2	出厂值	6.0s	更改	○
设定范围	0.1~3600.0s				


☞ F1-00~F1-03 提供了 2 套加、减速时间。可由数字输入 4 “加减速时间 2 选择” 确定，详见 57 页。

☞ 加速时间：频率增加 50Hz 所需的时间；减速时间：频率减少 50Hz 所需的时间。

☞ 加减速时间 2 兼作点动加/减速时间。


F1-04	起动方式	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 从起动频率起动 1: 转速跟踪起动				


F1-05	起动频率	出厂值	0.50Hz	更改	○
设定范围	0.00~60.00Hz				
F1-06	起动延时时间	出厂值	0.0s	更改	○
设定范围	0.0~3600.0s				
F1-07	起动频率保持时间	出厂值	0.0s	更改	○
设定范围	0.0~60.0s				


 变频器的起动方式:


F1-04=0 “由起动频率起动”: 起动时先以 F1-05 “起动频率” 运行, 保持 F1-07 “起动频率保持时间” 设定的时间后升速, 可以减少起动时的电流冲击; F1-05 “起动频率” 设为 0, 设适当的保持时间和转矩提升, 可实现起动前先直流制动的功能。

F1-04=1 “转速跟踪起动”: 在电机起动之前自动辨识电机的转速和方向, 然后从对应的频率开始平滑无冲击起动。对于旋转中的电机不必等完全停下再起, 可缩短起动时间, 减小起动冲击。

 在瞬停、故障自复位重新起动时, 可设置为 “转速跟踪起动”。

 **F1-06 “起动延时时间”**: 接收到运行命令后, 延时设置的时间后运转。

 **注意**: 对于高速或者大惯量的负载的起动, 建议使用跟踪起动方式。

 **注意**: 在自由停机后立即从起动频率起动会由于电机存在剩磁反电势而导致过流, 因此在自由停机后电机未停止转动的情况下, 如需立即起动建议采用跟踪起动方式。

F1-08	停机方式	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: 减速停机 1: 自由停机 2: 减速停机+直流制动				
F1-09	停机直流制动频率	出厂值	0.50Hz	更改	○
设定范围	0.00~60.00Hz				
F1-10	停机直流制动等待时间	出厂值	0.0s	更改	○
设定范围	0.0~10.0s				
F1-11	停机直流制动时间/零速延迟时间	出厂值	0.0s	更改	○
设定范围	0.0~60.0s				
F1-12	停机直流制动电流	出厂值	50.0%	更改	○
设定范围	0.0~100.0%, 以变频器额定电流为100%				

6 功能参数详解

变频器停机方式:

F1-08=0“减速停机”:变频器降低运行频率,到F1-09“停机/直流制动频率”时进入待机状态或在F1-11 \neq 0时进入零速延迟状态,见下述。

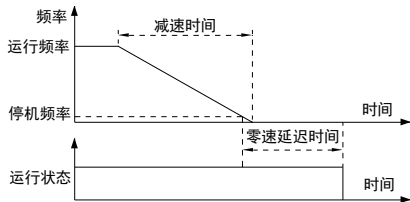
F1-08=1“自由停机”:变频器封锁输出,电机自由滑行;但当点动运行停机固定为减速停机。对于水泵的停机,一般不要使用自由停机,因水泵停机时间较短,突然停止会发生水锤效应。

F1-08=2“减速停机+直流制动”:变频器收到停机指令后减速,到F1-08“停机直流制动频率”时封锁输出,经过F1-10“停机直流制动等待时间”后,向电机注入F1-12“停机直流制动电流”设定的直流电流,经F1-11“停机直流制动时间”的设置值后停机。

! 注意:建议只在低速(一般10Hz以下)或者小电机情况下使用直流制动方式。

! 注意:直流制动将负载机械能消耗在电机转子中,长时间或频繁的直流制动容易引起电机过热。

零速延迟:当停机方式F1-08=0“减速停机”,并且减速到F1-09“停机直流制动频率”时,电机在F1-11设定时间内继续减速到零并维持在零频率运行,电机保持励磁以便随时快速启动。零速延迟停机过程如下图:



F1-13	点动运行频率	出厂值	5.00Hz	更改	○
设定范围	0.10~50.00Hz				


待机状态下,数字输入7“正转点动”、8“反转点动”可实现点动运行,当两个信号同时为有效或同时为无效时,点动运行无效。仅对外部端子或通讯控制时点动有效。


点动运行时辅助给定和PID频率修正无效。


点动运行的起停方式为:按起动频率起动、减速停机方式停机;加减速时间为加减速时间2。

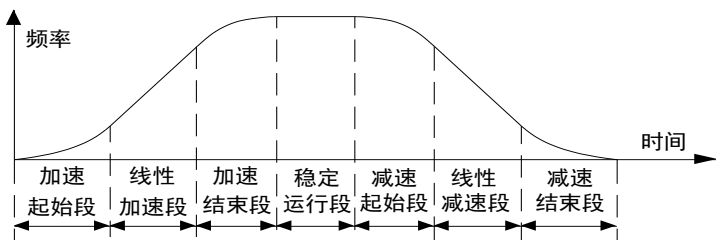
F1-14	加减速方式选择	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 直线加减速 1: S曲线加减速				

F1-15	S曲线加速起始段时间	出厂值	0.20s	更改	×
F1-16	S曲线加速结束段时间	出厂值	0.20s	更改	×
F1-17	S曲线减速起始段时间	出厂值	0.20s	更改	×
F1-18	S曲线减速结束段时间	出厂值	0.20s	更改	×
设定范围	0.01~10.00s				

 S曲线加减速功能：在加减速过程中，加速度是渐变的，速度变化是平滑的，可以增强电梯运行中的舒适度、防止传送设备上物件倾倒、减小起停时对机械的冲击。

 在变频控制下 S 曲线加减速无效。

 设定 S 曲线时间后，总加减速时间延长，如下图：



总加减速时间计算公式为：


$$\text{总加减速时间} = \text{不设 S 曲线的加减速时间} + (\text{起始段时间} + \text{结束段时间}) \div 2$$


但是如果上式计算的总加减速时间小于起始段时间和结束段时间之和，则：


$$\text{总加减速时间} = \text{起始段时间} + \text{结束段时间}$$

6.3 F2 V/F控制参数

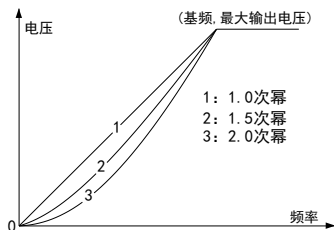
F2-00	V/F曲线设定	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 线性V/F曲线(1.0次幂) 2: 降转矩V/F曲线2(2.0次幂)	1: 降转矩V/F曲线1(1.5次幂)			

 V/F 曲线可以设定为线性和 2 种降转矩式。

 降转矩的 V/F 曲线可以提高风机泵类降转矩负载在轻载运行时的电机效率。

 降转矩 V/F 曲线和自动节能功能在提高效率的同时还可降低噪声。线性及降转矩 V/F 曲线如下图：

6 功能参数详解

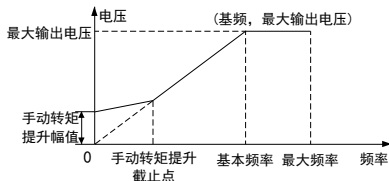


F2-01	转矩提升选择	出厂值	1	更改	×
设定范围	0: 无 1: 手动提升 2: 自动提升 3: 手动提升+自动提升				
F2-02	手动转矩提升幅值	出厂值	机型确定	更改	○
设定范围	0.0~15.0%，以F2-10“最大输出电压”为100%				
F2-03	手动转矩提升截止点	出厂值	50.00Hz	更改	○
设定范围	0.00~650.00Hz				
F2-04	自动转矩提升度	出厂值	80.0%	更改	×
设定范围	0.0~100.0%				

☐ 手动转矩提升在 F2-01“转矩提升选择”=1 或 3 时有效，自动转矩提升在 F2-01=2 或 3 时有效。

☐ 手动转矩提升可提高电机的低速转矩和起动力矩。从小向大调整 F2-02“手动转矩提升幅值”，直至满足起动要求，不要设置过大，否则会出现电机过热或过流。

☐ 输出电压 V 和频率 F 的关系曲线由设定的 V/F 曲线、手动转矩提升、自动转矩提升组成。F2-02“手动转矩提升幅值”、F2-03“手动转矩提升截止点”、F2-09“基本频率”、F2-10“最大输出电压”等的关系如下图：



- ☐ 自动转矩提升可以根据负载电流的大小实时改变电压的值，补偿定子阻抗的电压损失，自动适应各种负载情况，输出合适的电压，实现在重载下有较大的输出转矩和空载时有较小的输出电流。

F2-05	滑差补偿增益	出厂值	0.0%	更改	○
设定范围	0.0~300.0%				
F2-06	滑差补偿滤波时间	出厂值	1.0s	更改	×
设定范围	0.1~25.0s				

- ☐ 滑差补偿仅在自动转矩提升打开（F2-01=2 或 3）的情况下有效。
- ☐ 滑差补偿功能：如果输出频率不变，负载变化引起滑差变化，转速会产生降落，滑差补偿功能可以根据负载转矩在线调整变频器输出频率，减小转速随负载的变化，提高速度控制精度。
- ☐ 滑差补偿的大小可通过 F2-05“滑差补偿增益”来调整，宜在负载运行电机温度基本稳定的情况下根据转速的降落情况进行调整。滑差补偿增益为 100% 表示额定转矩时补偿值为额定滑差频率。

额定滑差频率的计算公式为：额定滑差频率 = 额定频率 - (额定转速 × 极数 ÷ 120)

- ☐ 如果滑差补偿时电机振荡，可以考虑加大 F2-06“滑差补偿滤波时间”。

F2-07	防振阻尼	出厂值	20	更改	○
设定范围	0~200				

- ☐ 通过调整防振阻尼，可抑制电机在空载或轻载情况下的振荡，由小向大调整消除振荡即可。

F2-08	AVR功能设置	出厂值	1	更改	×
设定范围	0: 无效 1: 一直有效 2: 仅减速时无效				

- ☐ AVR 功能即自动电压调整功能。当输入电压或直流母线电压变化时，AVR 功能可以保持输出电压不受影响，使生产工艺和产品质量稳定。
- ☐ 在输入电压高于额定值时应打开 AVR 功能以使电机不在过高的电压下运行。
- ☐ AVR“仅减速时无效”的方式比“一直有效”的方式可允许更快地减速，但是减速电流稍大。这是因为：减速使直流母线电压升高，若 AVR 无效输出电压也会升高，使电机损耗增大，电机的机械能回馈变少，从而减速时间可以设置更短。



注意：如果负载转动惯量很大，应设为 AVR“一直有效”，以防止减速时电压过高导致电机发热。

6 功能参数详解

F2-09	基本频率	出厂值	50.00Hz	更改	×
设定范围	1.00~650.00Hz				
F2-10	最大输出电压	出厂值	380V	更改	×
设定范围	150~500V, 出厂值380V				

☐ 参考 53 页参数 F2-00~F2-02 的说明。

6.4 F3 电机参数

F3-00	电机额定功率	出厂值	机型确定	更改	×
设定范围	0.4~30kW				
F3-01	电机极数	出厂值	4	更改	×
设定范围	2~16				
F3-02	电机额定电流	出厂值	机型确定	更改	×
设定范围	0.5~60A				
F3-03	电机额定频率	出厂值	50.00Hz	更改	×
设定范围	20.00~650.00Hz				
F3-04	电机额定转速	出厂值	机型确定	更改	×
设定范围	125~40000r/min				
F3-05	电机散热条件	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: 普通电机 1: 变频电机				
F3-06~F3-10	保留参数格式	保留			

☐ 变频器运行之前务必输入电机参数 F3-00~F3-05。


☐ 普通电机：自冷风扇低速运行时散热效果变差，电机过载保护值在低速时内部自动降低。

变频电机：使用独立风扇，高低速过载保护值相同。电机过载保护设置详见 74 页 Fb-00、Fb-01。


6.5 F4 数字输入端子及多段速

F4-00	X1数字端子功能	出厂值	15	更改	×
F4-01	X2数字端子功能	出厂值	16	更改	×


F4-02	X3数字端子功能		出厂值	1	更改	×
设定范围	0: 不连接到下列信号 ±1: 多段频率选择1 ±2: 多段频率选择2 ±3: 多段频率选择3 ±4: 加减速时间2选择 ±5: 外部故障输入 ±6: 故障复位 ±7: 正转点动 ±8: 反转点动	±9: 自由停机/运行禁止 ±10: UP/DOWN增 ±11: UP/DOWN减 ±12: UP/DOWN清除 ±13: 过程PID禁止 ±14: 三线式停机指令 ±15: 内部虚拟 FWD 端子 ±16: 内部虚拟REV端子 ±17: 加减速禁止		±18: 运行命令通道切换到端子或面板 ±19: 给定频率切换到AI ±20: 多段 PID 选择 1 ±21: 多段 PID 选择 2 ±22: 摆频投入 ±23: 摆频状态复位		

 X 端子设为正数，表示短接为有效状态。设为负数，表示短接为无效状态。

 F4-00~F4-02 选择了相同的功能时，参数号大者有效。

 端子功能设为正则低电平有效，设为负则高电平有效。

 相关监视参数：见 47 页 FU-16 “数字输入端子状态”和 FU-17 “数字输出端子状态”。


 数字输入功能详细说明如下：

1~3: 多段频率选择。对应选择关系如下表，表中“0”为无效，“1”为有效：

X3	X2	X1	选择结果	X3	X2	X1	选择结果
0	0	0	普通运行给定频率	1	0	0	F4-13 多段频率 4
0	0	1	F4-10 多段频率 1	1	0	1	F4-14 多段频率 5
0	1	0	F4-11 多段频率 2	1	1	0	F4-15 多段频率 6
0	1	1	F4-12 多段频率 3	1	1	1	F4-16 多段频率 7

4: 加减速时间 2 选择。该信号有效时，当前加减速时间强制为加减速时间 2，即 F1-02、F1-03。

5: 外部故障输入。变频器外围设备的故障信息可输入到变频器，使变频器停机并报外部故障。外部故障必须进行手动复位。

6: 故障复位。该信号的上升沿对故障进行复位，功能与操作面板  的复位功能一样。

7~8: 正转、反转点动。见 52 页点动功能的描述。

9: 自由停机/运行禁止。该信号有效时会禁止变频器运行，若在运行中则变频器立即封锁输出，电机惯性滑行停机。

10~12: UP/DOWN 增、减、清除。见 60 页 UP/DOWN 的说明。

13: 过程 PID 禁止。该信号有效时将禁止 PID 运行，只有在该信号无效且没有更高优先级的

6 功能参数详解

运行方式时，才开始 PID 运行。

14~16: 三线式停机指令、内部虚拟 FWD、REV 端子。见 60 页 FWD/REV 运转模式的描述。

17: 加减速禁止。该信号有效时，变频器的加减速过程停止；无效时，恢复正常的加减速。

18: 运行命令通道切换到端子或面板。可根据 F0-02 用该信号切换命令通道，如下表：

F0-02 “运行命令通道选择”	数字输入 18 状态	切换后的运行命令通道
1: 操作面板	无效	操作面板
	有效	端子
2~3: 端子	无效	端子
	有效	操作面板
4~5: 通讯	无效	通讯
	有效	操作面板

19: 给定频率切换至 AI。有效时，普通运行频率给定通道将强制切换为 AI。无效后恢复。

20~21: 多段 PID 选择 1~2。该 2 个信号状态和 PID 给定的关系如下：

多段 PID 选择 2	多段 PID 选择 1	选择的 PID 给定
0	0	由 F7-01 “给定通道选择” 确定
0	1	F7-12 “多段 PID 给定 1”
1	0	F7-13 “多段 PID 给定 2”
1	1	F7-14 “多段 PID 给定 3”

22、23 摆频投入，摆频状态复位。详见 72 页纺织摆频功能说明。

F4-05	数字输入消抖时间	出厂值	10ms	更改	○
设定范围	0~2000ms				

□ 数字输入消抖时间：定义数字输入信号的消抖时间，持续时间小于消抖时间的信号将被忽略。

F4-06	FWD/REV运转模式	出厂值	1	更改	×
设定范围	0: 单线式（起停） 2: 两线式2（起停、方向） 4: 两线式4（脉冲式起停、方向） 6: 三线式2（运行、方向、停止）	1: 两线式1（正转、反转） 3: 两线式3（起停、停止） 5: 三线式1（正转、反转、停止）			

□ 相关数字输入 14 “三线式停机指令”、15 “内部虚拟 FWD 端子”、16 “内部虚拟 REV 端子”。

□ 下表列出了各种运行模式的逻辑和图解，表中 S 为电平有效；B 为边沿有效：

F4-06	模式名称	运行逻辑			图示
0	单线式 (起停)	S: 运行开关, 有效时运行 注: 方向由给定频率的方向确定			
1	两线式 1 (正转、反转)	S2 (反转)	S1 (正转)	意义	
		无效	无效	停止	
		无效	有效	正转	
		有效	无效	反转	
2	两线式 2 (起停、方向)	S2 (方向)	S1 (起停)	意义	
		无效	无效	停止	
		无效	有效	正转	
		有效	无效	停止	
3	两线式 3 (起动、停止)	B1: 运行按钮 (常开) B2: 停止按钮 (常闭) 注: 方向由给定频率的方向确定			
		B1: 运行按钮 (常开) B2: 停止按钮 (常闭) 注: 方向由给定频率的方向确定			
4	两线式 4 (脉冲式起停、方向)	P1: 脉冲起动/停止信号 P2: 脉冲方向信号 注: 方向由给定频率的方向确定			
5	三线式 1 (正转、反转、停止) 须附加数字输入 14 “三线式停机指令”	B1: 停止按钮 (常闭) B2: 正转按钮 (常开) B3: 反转按钮 (常开)			
6	三线式 2 (运行、方向、停止) 须附加数字输入 14 “三线式停机指令”	B1: 停止按钮 (常闭) B2: 运行按钮 (常开) S: 方向开关, 有效时反转			

端子控制模式下, 对于单线制或两线式运转模式 1 和 2, 虽然都是电平式信号, 但当停机命


6 功能参数详解

令由其它来源产生而使变频器停止时，要再次起动，需要先给停机信号再给运行信号。

☐ 对于两线式 3 和三线式运转模式，常闭停机按钮断开时运行按钮无效。

☐ 即使运转模式确定了运转方向，但还要受到方向锁定的限制。

☐ 如果端子命令没有方向信息，运转方向由给定频率通道的正负确定。

 **危险：在运行信号存在并且 Fb-11 “上电自起动允许”=1（出厂值）时，变频器上电会自起动。**

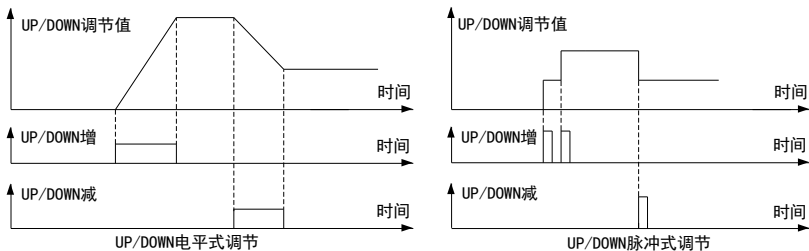
F4-07	UP/DOWN调节方式	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: 端子电平式 1: 端子脉冲式				
F4-08	UP/DOWN速率/步长	出厂值	1.00	更改	○
设定范围	0.01~100.00, 最小单位: 电平式0.01%/s, 脉冲式0.01%				
F4-09	UP/DOWN记忆选择	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: 掉电存储 1: 掉电清零 2: 停机、掉电均清零				
F4-10	UP/DOWN上限	出厂值	100.0%	更改	○
设定范围	0.0~100.0%				
F4-11	UP/DOWN下限	出厂值	0.0%	更改	○
设定范围	-100.0~0.0%				

☐ UP/DOWN 功能实现了开关方式的连续调节，其调节值可用作频率给定、PID 给定等。

☐ **F4-05=0 “端子电平式”** 时，当数字输入 10 “UP/DOWN 增” 或 11 “UP/DOWN 减” 有效时，FU-15 “UP/DOWN 调节值” 按 F4-08 设定的速率增减。数字输入 10 和 11 同时有效或无效时，FU-15 的值保持不变。

F4-05=1 “端子脉冲式” 时，当数字输入 10 “UP/DOWN 增” 或 11 “UP/DOWN 减” 每来一个有效脉冲，FU-15 “UP/DOWN 调节值” 增减 F4-08 设定的步长。

☐ UP/DOWN 两种控制方式如下图所示：



☞ 数字输入 12 “UP/DOWN 清除”。该信号的上升沿清除 FU-15 “UP/DOWN 调节值”。

F4-12 ~ F4-18	多段频率1~7	出厂值	n.00Hz (n=1~7)	更改	○
设定范围	0.00~650.00Hz 多段频率1~7出厂值为各自的多段频率号，例：多段频率3出厂值为3.00Hz				

6.6 F5 数字输出和继电器输出设置

F5-00	Y1数字输出端子功能	出厂值	1	更改	×															
F5-01	T1继电器输出功能	出厂值	4	更改	×															
F5-02	T2继电器输出功能	出厂值	2	更改	×															
设定范围	<table border="0"> <tr> <td>0: 运行准备就绪</td> <td>±5: 欠压封锁</td> <td>±10: 过程PID休眠中</td> </tr> <tr> <td>±1: 运行中</td> <td>±6: 故障自复位过程中</td> <td>±11: 摆频上下限制中</td> </tr> <tr> <td>±2: 频率到达</td> <td>±7: 瞬时停电再上电动作中</td> <td>±12: 反馈超上限报警</td> </tr> <tr> <td>±3: 频率水平检测信号</td> <td>±8: 报警输出</td> <td>±13: 反馈低于下限报警</td> </tr> <tr> <td>±4: 故障输出</td> <td>±9: 反转运行中</td> <td>注: 设为负表示输出取反</td> </tr> </table>					0: 运行准备就绪	±5: 欠压封锁	±10: 过程PID休眠中	±1: 运行中	±6: 故障自复位过程中	±11: 摆频上下限制中	±2: 频率到达	±7: 瞬时停电再上电动作中	±12: 反馈超上限报警	±3: 频率水平检测信号	±8: 报警输出	±13: 反馈低于下限报警	±4: 故障输出	±9: 反转运行中	注: 设为负表示输出取反
0: 运行准备就绪	±5: 欠压封锁	±10: 过程PID休眠中																		
±1: 运行中	±6: 故障自复位过程中	±11: 摆频上下限制中																		
±2: 频率到达	±7: 瞬时停电再上电动作中	±12: 反馈超上限报警																		
±3: 频率水平检测信号	±8: 报警输出	±13: 反馈低于下限报警																		
±4: 故障输出	±9: 反转运行中	注: 设为负表示输出取反																		

☞ 相关监视参数：见 47 页 FU-16 “数字输入端子状态”、FU-17 “数字输出端子状态”。

☞ 数字输出功能详细说明如下：

- 0: 运行准备就绪。** 充电接触器已吸合且无故障的状态。
- 1: 运行中。** 当变频器处于运行状态。
- 2: 频率到达。** 当变频器的运行频率在给定频率的正负检出宽度内时有效。详见 62 页 F5-07。
- 3: 频率水平检测信号。** 详见 63 页 F5-08~F5-09。

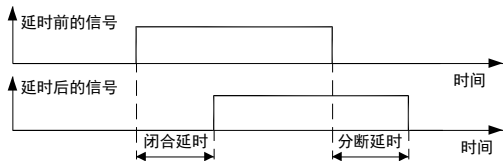
6 功能参数详解

- 4: **故障输出。**若变频器处于故障状态, 则输出有效信号。
- 5: **欠压封锁。**当直流母线欠压引起停机时该信号有效。
- 6: **故障自复位过程中。**在发生故障并且等待变频器自复位的过程中该信号有效。
- 7: **瞬时停电再上电动作中。**主回路欠压后, 并等待再起动时, 该信号有效。
- 8: **报警输出。**当变频器报警时该信号有效。
- 9: **反转运行中。**当变频器在反转运行时该信号有效。
- 10: **过程 PID 休眠中。**过程 PID 休眠时该信号有效, 详见 69 页。
- 11: **摆频上下限制中。**摆频运行时, 若设置的中心频率或摆幅过高, 使摆频超过上限或下限时, 该信号有效。
- 12: **反馈超上限报警。**当 PID 反馈信号超过上限报警值时, 此信号有效。
- 13: **反馈低于下限报警。**当 PID 反馈信号低于下限报警值时, 该信号有效。

☐ Y1 为集电极开路输出, 其功能选项为正, 则有效时导通; 为负, 则有效时关断。

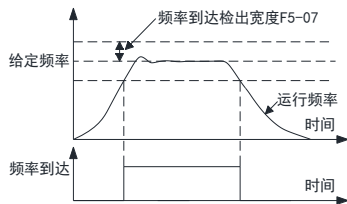
F5-03	T1继电器闭合延时	出厂值	0.000s	更改	○
F5-04	T1继电器分断延时	出厂值	0.000s	更改	○
F5-05	T2继电器闭合延时	出厂值	0.000s	更改	○
F5-06	T2继电器分断延时	出厂值	0.000s	更改	○
设定范围	0.000~65.000s				

☐ 数字输出及继电器输出延时, 如下图所示:



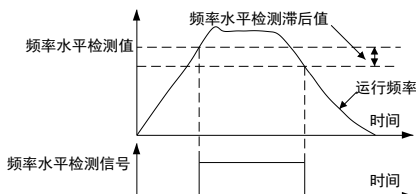
F5-07	频率到达检出宽度	出厂值	2.50Hz	更改	○
设定范围	0.00~650.00Hz				

☐ 当变频器的运行频率在给定频率的附近正负检出宽度内时发出频率到达信号, 如下图所示:



F5-08	频率水平检测值	出厂值	50.00Hz	更改	○
F5-09	频率水平检测滞后值	出厂值	1.00Hz	更改	○
设定范围	0.00~650.00Hz				

□ 当运行频率大于“频率水平检测值”时数字输出“频率水平检测信号”有效，直到运行频率小于“频率水平检测值-频率水平检测滞后值”后变无效，如下图所示：



6.7 F6 模拟量及脉冲频率端子设置

F6-00	AI最小输入模拟量	出厂值	0.00%	更改	○
F6-01	AI最大输入模拟量	出厂值	100.0%	更改	○
设定范围	0.00~100.0%				
F6-02	AI最小输入模拟量 对应的给定值/反馈值	出厂值	0.00%	更改	○
F6-03	AI最大输入模拟量 对应的给定值/反馈值	出厂值	100.0%	更改	○
设定范围	0.00~100.0% 注：给定频率时以最高频率为参考值，PID给定/反馈时以PID参考标量的百分比				
F6-04	AI滤波时间	出厂值	0.100s	更改	○

6 功能参数详解

设定范围	0.000~10.000s
------	---------------

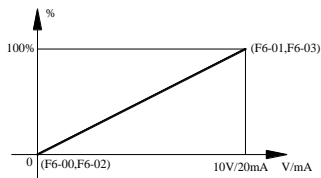
☐ 最小、最大输入模拟量以 0.00~100.00% 对应电压输入 0V~10V (或电流信号 0mA~20mA)。最大、最小输入模拟量为给定或反馈的最小有效信号，如：AI 输入信号为 0~5V，而实际需求为 0~5V 对应 0~100.00%，则 F6-00=0.00 (0.00%)，F6-01=50.00 (50.00%)。同样，当 AI 输入为电流信号时，实际需求为 4~20mA 对应 0~100.00%，则 F6-00=20.00 (20.00%)，F6-01=100.00 (100.00%)。

☐ 模拟输入端子 AI 只可输入电压信号(0V~10V)。

☐ AI 只可输入电流信号(0mA~20mA)，以 AI 通道参数为例：

模拟输入例 1：(AI：0~10V/0~20mA)

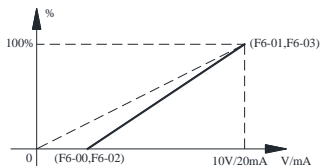
多数应用场合模拟输入电压为 0~10V/0~20mA 对应给定/反馈为 0~100% 的应用时参数设置如下图。



F6-00 = 0.00	最小输入模拟量
F6-01 = 100.00	最大输入模拟量
F6-02 = 0.00	最小输入模拟量对应的给定值/反馈值
F6-03 = 100.00	最大输入模拟量对应的给定值/反馈值

模拟输入例 2：(AI：2~10V/4~20mA)

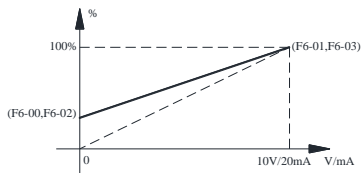
多数应用场合模拟输入电压为 2~10V/4~20mA 对应给定/反馈为 0~100% 的应用时参数设置如下图。



F6-00 = 20.00	最小输入模拟量
F6-01 = 100.00	最大输入模拟量
F6-02 = 0.00	最小输入模拟量对应的给定值/反馈值
F6-03 = 100.00	最大输入模拟量对应的给定值/反馈值

模拟输入例 3：(带偏置的应用)

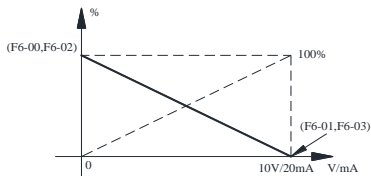
某些应用场合模拟输入电压为 0~10V/0~20mA 对应给定/反馈为 20~100% 的应用时参数设置如下图。



F6-00 = 0.00 最小输入模拟量
 F6-01 = 100.00 最大输入模拟量
 F6-02 = 20.00 最小输入模拟量对应的给定值/反馈值
 F6-03 = 100.00 最大输入模拟量对应的给定值/反馈值

模拟输入例 4: (反极性应用)

某些应用场合模拟输入电压为 0~10V/0~20mA 对应给定/反馈为 100~0% 的应用时参数设置如下图。



F6-00 = 0.00 最小输入模拟量
 F6-01 = 100.00 最大输入模拟量
 F6-02 = 100.00 最小输入模拟量对应的给定值/反馈值
 F6-03 = 0.00 最大输入模拟量对应的给定值/反馈值

“滤波时间”：加大它使响应变慢，但抗干扰性增强；减小它使响应变快，但抗干扰性变差。

F6-05	AI输入掉线门限	出厂值	0.00%	更改	<input type="radio"/>
设定范围	0.00~100.0%				
F6-06	AI模拟输入掉线延时时间	出厂值	1.0s	更改	<input type="radio"/>
设定范围	0.1~3600.0s				

当 AI 模拟输入掉线门限设置为 0 时，模拟输入掉线检测功能无效，等同于 Fb-02 设置为 0。设置模拟输入掉线检测，当模拟输入信号出现异常时，可以实现报警、故障停机动作，参考 Fb-02 参数设置

“掉线门限”、“掉线延时”：模拟输入低于掉线门限且持续时间超过掉线延时时间时才认为掉线，掉线动作由 Fb-02 “模拟输入掉线动作” 确定。

F6-07	AO功能选择	出厂值	1	更改	<input type="radio"/>
设定范围	1~10，见下面的模拟输出定义表				
F6-08	AO类型选择	出厂值	0	更改	<input type="radio"/>
设定范围	0: 0~10V或0~20mA 1: 2~10V或4~20mA 2: 以5V或10mA为中心				
F6-09	AO增益	出厂值	100.0%	更改	<input type="radio"/>
设定范围	0.0~1000.0%				

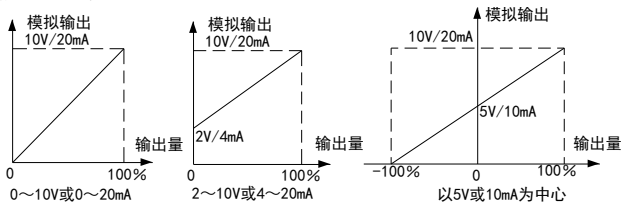
6 功能参数详解

F6-10	AO偏置	出厂值	0.00%	更改	○
设定范围	-20.00~100.00%，以10V或20mA为100%				

📖 模拟输出定义表

- | | |
|-----------------------------|-------------------------|
| 1: 运行频率(以最大频率为满幅值) | 6: PID 反馈值 |
| 2: 给定频率(以最大频率为满幅值) | 7: PID 给定值 |
| 3: 输出电流(以 2 倍变频器额定电流为满幅值) | 8: AI |
| 4: 输出电压(以 1.5 倍变频器额定电压为满幅值) | 9: 直流母线电压(以 1000V 为满幅值) |
| 5: 输出功率(以 2 倍电机额定功率为满幅值) | 10: UP/DOWN 调节值 |

📖 模拟输出的三种类型如下图:

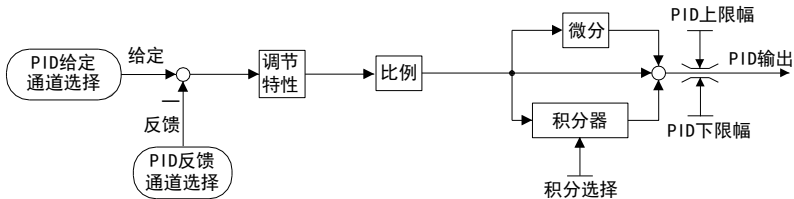


📖 可通过调整增益和偏置来改变量程、校正零点。计算公式为：输出 = 输出量 × 增益 + 偏置。

6.8 F7 过程PID参数

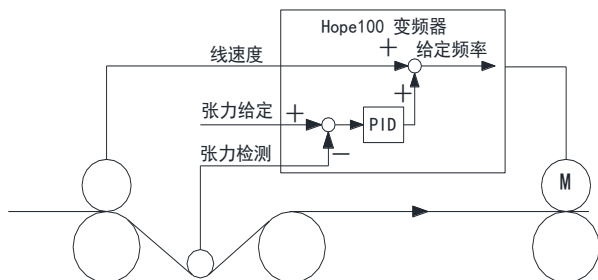
F7-00	PID控制功能选择	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 不选择过程PID控制 1: 选择过程PID控制 (PID输出以最大频率为100%) 2: 选择PID对给定频率修正 (PID输出以最大频率为100%)				

📖 过程 PID 可用于张力、压力、流量、液位、温度等过程变量的控制。比例环节产生与偏差成比例变化的控制作用来减少偏差；积分环节主要用于消除静差，积分时间越大，积分作用越弱，积分时间越短，积分作用越强；微分环节通过偏差的变化趋势预测偏差信号的变化，并在偏差变大之前产生抑制偏差变大的控制信号，从而加快控制的响应速度。过程 PID 的结构如下图：



PID 的调节特性由 F7-06 “比例增益”的正负确定，积分选择由 F7-07 “积分时间”确定。

过程 PID 还有加减速斜坡前的给定频率修正方式，PID 输出叠加在加减速斜坡前的给定频率上，进行修正可以使变频器方便地用于主从同步控制以及张力闭环控制的场合，如下图：



F7-01	给定通道选择	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: F7-04 “PID数字给定” 1: AI 2: 通讯给定				
F7-02	反馈通道选择	出厂值	1	更改	×
设定范围	1: AI				
F7-03	PID参考标量	出厂值	10.00	更改	○
设定范围	0~100.00				
F7-04	PID数字给定	出厂值	5.0	更改	○
设定范围	0~F7-03				
F7-05	PID调节特性	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 正作用 1: 反作用				

过程 PID 采用归一化的输入和输出：输入输出范围都是±100%，输入的标定与反馈通道的

6 功能参数详解

选择、传感器特性和模拟输入的设置有关；输出的标定在频率控制时以最大频率为 100%。

- 给定通道和反馈通道中有滤波环节，例如 AI 的滤波时间为 F6-04，这些滤波环节会影响控制性能，可根据实际需要进行设置。
- PID 参考标量通常依据传感器量程设置，这样可以方便地设置及查看 PID 给定值。如恒压供水控制系统中，采用的压力传感器为额定标定 $8\text{kg}/\text{cm}^2$ ，而需要控制的压力为 $4\text{kg}/\text{cm}^2$ ，则 F7-03=8.0, F7-04=4.0。通过标定，可以方便地设置参数。
- PID 调节特性：正作用表示在稳定工作条件下给定量增加时要求升高转速，例如制热控制；负作用表示在稳定工作条件下给定量增加时要求降低转速，例如制冷控制。
- 相关监视参数：FU-12 “PID 给定值”、FU-11 “PID 反馈值”。

F7-06	比例增益	出厂值	0.20	更改	○
设定范围	0.00~100.00				
F7-07	积分时间	出厂值	20.00s	更改	○
设定范围	0.00~100.00s, 0表示无积分				
F7-08	微分时间	出厂值	0.000s	更改	○
设定范围	0.000~10.000s				

- F7-06 “比例增益”：其表示在稳定工作条件下给定量增加时要求升高转速，如制热控制。
- PID 参数调整原则：先将比例增益从较小值（如 0.20）增大直至反馈信号开始振荡，然后减小 40%~60%使反馈信号稳定；将积分时间从较大值（如 20.00s）减小直至反馈信号开始振荡，然后增大 10%~50%使反馈信号稳定。如果对超调和动态误差要求较高，可以加入微分作用。


F7-09	采样周期	出厂值	0.010s	更改	○
设定范围	0.001~10.000s				

- PID 的采样周期：一般设置应比被控对象的响应时间小 5~10 倍。


F7-10	PID 上限幅值	出厂值	100.0%	更改	○
设定范围	-100.0%~100.0%，以最大频率为 100% 注：设置值务必大于 F7-11				
F7-11	PID 下限幅值	出厂值	0.0%	更改	○
设定范围	-100.0%~100.0%，以最大频率为 100% 注：设置值务必小于 F7-10				

- 用户根据需要对 PID 进行限幅，适当的限幅可减小超调，避免产生过大的控制量。

F7-12	多段PID给定1	出厂值	1.00	更改	○
F7-13	多段PID给定2	出厂值	2.00	更改	○
F7-14	多段PID给定3	出厂值	3.00	更改	○
设定范围	0~F7-03				

 用于多段 PID 控制，见 57 页数字输入 20、21 “多段 PID 选择 1~2”。

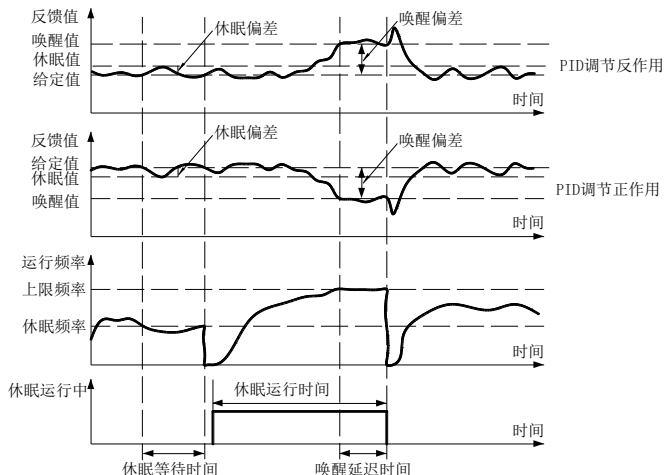
F7-15	PID休眠频率	出厂值	40.00Hz	更改	○
设定范围	0.00~650.00Hz				
F7-16	休眠偏差	出厂值	10.00%	更改	○
设定范围	0.00~50.00%，以PID给定值为100%				
F7-17	PID休眠等待时间	出厂值	60.0s	更改	○
设定范围	0.0~3600.0s				
F7-18	PID唤醒偏差	出厂值	100.00%	更改	○
设定范围	0.00~100.00%，以给定值为100% 注：100.00%时休眠功能无效				
F7-19	PID唤醒延迟时间	出厂值	0.500s	更改	○
设定范围	0.000~60.000s				

 在使用过程 PID 时，尤其是在要求恒压供水的场合，可以使用休眠功能。以 PID 调节特性正作用控制为例：

在用水量减少时，当运行频率低于 F7-15 “休眠频率”，反馈值 > 给定值 - F7-16 “休眠偏差”，且持续时间超过 F7-17 “休眠等待时间”，过程 PID 进入休眠状态，并使能数字输出 “10：过程 PID 休眠中”；

当实际的反馈量低于 PID 给定减去 F7-18 “唤醒偏差”且持续时间超过 F7-19 “唤醒延迟时间”，过程 PID 苏醒，进入正常工作状态。如下图：

6 功能参数详解



☞ 相关数字输出功能“10：过程PID休眠中”，可用于休眠时起动其他小功率泵。

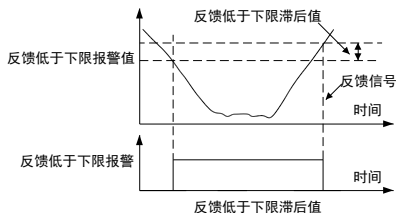
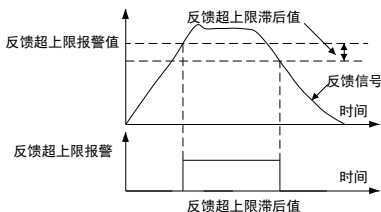
☞ 上图中：PID调节正作用时，休眠值=给定值-休眠偏差，唤醒值=给定值-唤醒偏差；

PID调节反作用时，休眠值=给定值+休眠偏差，唤醒值=给定值+唤醒偏差。

⚠ **注意：**通常情况下，唤醒偏差应大于休眠偏差，如果唤醒偏差小于休眠偏差，则休眠功能不能正常运行。

F7-20	反馈超上限报警值	出厂值	120.0%	更改	○
设定范围	50.0~200.0%，以PID给定值为100%				
F7-21	反馈超上限报警滞环值	出厂值	10.0%	更改	○
设定范围	0.0~100.0%，以PID给定值为100%				
F7-22	反馈低于下限报警值	出厂值	40.0%	更改	○
设定范围	0.0~100.0%，以PID给定值为100%				
F7-23	反馈低于下限滞环值	出厂值	10.0%	更改	○
设定范围	0.0~50.0%，以PID给定值为100%				

☐ 设置反馈报警输出，在反馈信号发生意外时予以报警提示，设置的参数为给定值的百分比。





6.9 F9 摆频控制


F9-00	摆频投入方式	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 摆频无效 1: 自动投入 2: 手动投入				
F9-01	摆幅控制方式	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 摆幅以中心频率为100% 1: 摆幅以最大频率为100%				
F9-02	摆频预置频率	出厂值	0.00Hz	更改	○
设定范围	0.00~650.00Hz				
F9-03	摆频预置频率等待时间	出厂值	0.0s	更改	○
设定范围	0.0~3600.0s				
F9-04	摆频幅值	出厂值	0.0%	更改	○
设定范围	0.0~50.0%，以中心频率或最大频率为100%				
F9-05	突跳频率	出厂值	0.0%	更改	○
设定范围	0.0~50.0%，以实际摆频幅值为100%				
F9-06	突跳时间	出厂值	0ms	更改	○
设定范围	0~50ms				
F9-07	摆频周期	出厂值	10.0s	更改	○
设定范围	0.1~1000.0s				
F9-08	上升时间	出厂值	50.0%	更改	○
设定范围	0.0~100.0%，以F9-07“摆频周期”为100%				

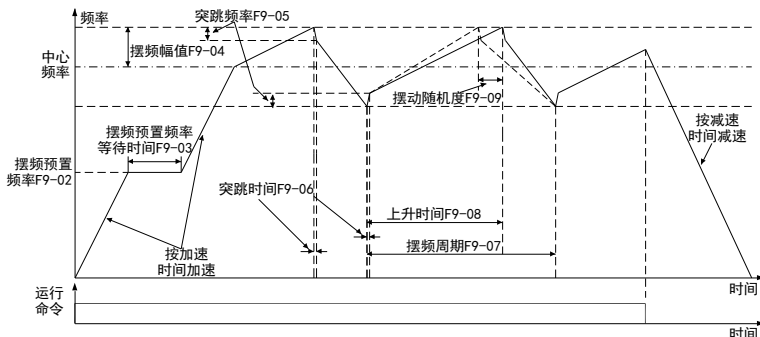
6 功能参数详解

F9-09	摆动随机度	出厂值	0.0%	更改	○
设定范围	0.0~50.0%，以F9-07“摆频周期”为100%				
F9-10	摆频停机重新启动方式	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 按停机前记忆启动 1: 重新开始启动				


 摆频功能：纱锭成型过程，是两个独立运动叠加而成。一个恒速旋转运动，一个往复运动。通过这两个运动的叠加，纱线在筒表面形成菱形网状的轨迹。如果两个运动都是匀速运动，势必在纱线相交处形成鼓包，要打乱每层的交点，需将往复运动的速度时时变化，变频器的摆频功能即专门为这个问题而设计，可使成型纱锭没有鼓包、平整如一。


 摆频功能在点动、PID 闭环运行时无效。

 摆频典型工作如下图所示：

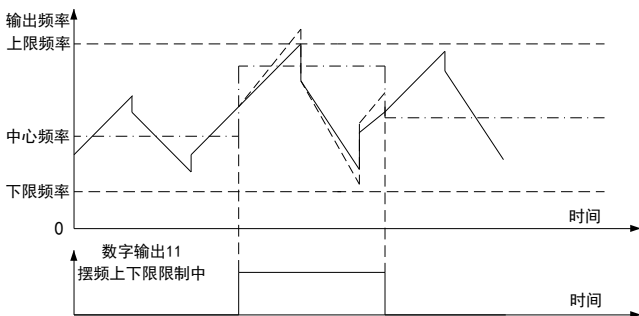


F9-00=1“自动投入”方式过程如下：先加速到F9-02“摆频预置频率”并等待F9-03“摆频预置频率等待时间”（若为手动投入方式，则等待数字输入22“摆频投入”有效），再过渡到摆频中心频率，然后按设定的F9-04“摆频幅值”、F9-05“突跳频率”、F9-06“突跳时间”、F9-07“摆频周期”和F9-08“上升时间”摆频运行，直到有停机命令为止。

 F9-00=2“手动投入”方式：与自动投入的区别为摆频预置状态的结束条件是数字输入22“摆频投入”有效，数字输入22无效时，返回摆频预置状态，与F9-03“摆频预置频率等待时间”无关。

 中心频率的来源是普通运行、多段速的给定频率。模拟给定AI不能作为中心频率给定通道，如果设置为模拟给定，将以数字给定频率F0-00作为中心频率。

- F9-04“摆频幅值”：设定摆动频率的大小，不宜过大，否则会使电动机发热。通常为0.5~2Hz。
- F9-05“突跳频率”：在输出频率突跳处，为克服槽筒的惯量而带来的实际转速滞后，设置突跳频率。只在槽筒惯量相对较大时才使用。
- F9-06“突跳时间”：设置突跳频率经过的时间。
- F9-07“摆频周期”：设置一个完整的摆频循环周期。
- F9-08“上升时间”：设置上升阶段的时间。实际的上升时间=摆频周期×上升时间，实际的下降时间=摆频周期×(1-上升时间)。
- F9-09“摆动随机度”：当该值不为0时，实际的上升时间会在一定范围内随机变化，摆频周期仍保持不变。随机摆动功能可以防止某些高弹性纤维卷绕时的堆积。
- F9-10“摆频停机重启动方式”：确定停机后是否按停机前记忆的状态（预置或摆频）再启动。
- 数字输入 23“摆频状态复位”：“自动投入”方式时，转到预置频率运行；“手动投入”方式时，禁止摆频，以摆频中心频率运行。
- 数字输出 11“摆频上下限制中”：若中心频率或摆幅设置过高，使得摆频超过频率上、下限时，则自动缩小摆幅的大小，使摆频范围刚好适应上下限频率的要求，在此时间内，输出摆频上下限制中信号。如下图所示：



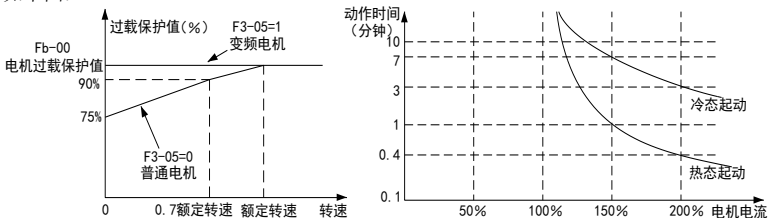
- 仅稳定运行时摆频有效，当摆频运行过程中中心频率发生变化，则过渡过程摆频功能自动失效，等过渡到稳定运行后再自动投入使用。
- 建议使用摆频功能时，将F2-06“防振阻尼”设置成零。

6 功能参数详解

6.10 Fb 保护功能及变频器高级设置

Fb-00	电机过载保护值	出厂值	100.0%	更改	○
设定范围	50.0~150.0%，以电机额定电流为100%				
Fb-01	电机过载保护动作选择	出厂值	2	更改	×
设定范围	0: 不动作 1: 报警, 并继续运行 2: 故障, 并自由停机				

📖 Fb-00 “电机过载保护值”：用来调整电机过载保护曲线。电机在额定转速下运行，若 Fb-00 设为 100%，突然转到 150% 电机额定电流运行，1 分钟后将发生过载保护。保护时间曲线如下图：



📖 电机过载保护以后，需等待一段时间使电机冷却后才能继续运行。

⚠️ **注意：**电机过载保护只适用于一台变频器驱动一台电机的场合。在一台变频器同时驱动多台电机的场合，请在每台电机上分别安装热保护装置。

Fb-02	模拟输入掉线动作	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 不动作 1: 发出A.ACo报警信号 2: 发出A.ACo报警信号, 按F0-00 “数字给定频率” 运行 3: 发出E.ACo故障信号, 并自由停机				

📖 模拟输入掉线保护：当某模拟输入信号低于该通道最小输入模拟量时，则认为发生了掉线。

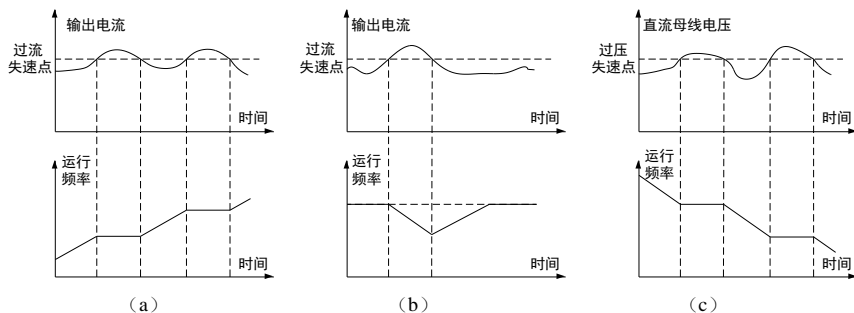
📖 相关参数：F6-00 “AI 最小输入模拟量”。

Fb-03	缺相保护	出厂值	机型确定	更改	×
设定范围	0: 不动作 1: 输入缺相故障, 报E.PLI, 并自由停机 2: 输出缺相故障, 报E.PLo, 并自由停机 3: 输入、输出缺相故障, 并自由停机				

- ☐ 输入缺相保护功能是根据输入缺相引起的直流母线电压纹波来判断,当变频器空载或轻载时可能不会检出输入缺相;当输入三相严重不平衡或者输出严重振荡时,输入缺相也会检出。
- ☐ 变频器输出缺相保护:当变频器输出缺相时,电机单相运行,电流和转矩脉动都变大,输出缺相保护可避免损坏电机和机械负载。
- ☐ 输出频率或电流很低时,输出缺相保护无效。
- ☐ 模拟输入掉线门限与延时时间,请参考功能参数 F6-05~F6-06。

Fb-04	过流失速点	出厂值	150.0%	更改	×
设定范围	0.0~150.0%, 0.0表示无效,以变频器额定电流为100%				
Fb-05	过压失速点	出厂值	700V	更改	×
设定范围	650~750V, 出厂值为700V				

- ☐ 在加速或恒速运行过程中,当输出电流大于 Fb-04 “过流失速点”时,暂时停止加速或者由恒速转减速,电流降低后恢复原来的状态,如下图 (a)、(b):
- ☐ 在减速过程中,当直流母线电压超过 Fb-05 “过压失速点”时,暂时停止减速,直流母线电压降至正常水平再继续减速,如下图 (c):



Fb-06	直流母线欠压动作	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 自由停机, 并报欠压故障 (E.dcl) 1: 自由停机, 电源恢复则再起动				
Fb-07	直流母线欠压点	出厂值	400V	更改	×
设定范围	300~480V, 出厂值为400V				

6 功能参数详解

瞬停电的检测是靠直流母线电压的检测完成的。当直流母线电压低于 Fb-07 “直流母线欠压点”时，有以下处理方式：

Fb-06=0：将欠压视为故障，自由停机，报直流母线欠压故障；

Fb-06=1：封锁输出，直流母线电压下降变缓，若电压恢复，则按 F1-04 设定的起动方式再起动；

Fb-06=1 的处理方式，对风机、离心机等大惯量负载，可避免瞬停电导致的欠压停机。

运行中欠压则自由停机并报欠压故障（E.dcL），待机时欠压只报警（A.dcL）。

Fb-08	故障自动复位次数	出厂值	0	更改	×
设定范围	0~10，模块保护和外部故障无自动复位功能				
Fb-09	自动复位间隔时间	出厂值	5.0s	更改	×
设定范围	1.0~30.0s				
Fb-10	自动复位期间故障输出	出厂值	0	更改	×
设定范围	0：不输出 1：输出				

故障自动复位功能：对运行时发生的故障按 Fb-09 “自动复位间隔时间”和 Fb-08 “故障自动复位次数”进行自动复位，以及再起动。可避免因误动作、电源瞬间过压或外部非重复冲击而跳闸。

自复位过程：当运行时发生故障，在自动复位间隔时间后，自动进行故障复位；若故障消失，则按 F1-04 设定的起动方式再起动；若故障仍然存在，而此时已复位次数没有超过 Fb-08，则继续尝试自动复位，否则报故障并停机。

故障已复位次数的清零条件：变频器故障自复位后，连续 10 分钟无故障；故障检出后，进行了手动复位；掉电后重新上电。

Fb-10 “自动复位期间故障输出”：选择自动复位期间，数字输出 4 “故障输出”是否有效。

功率器件保护（E.FoP）、外部故障（E.EEF）不进行自动复位。

⚠ 危险：慎用自动复位功能，否则可能会导致人身危险或财产损失。

Fb-11	上电自启动允许	出厂值	1	更改	○
设定范围	0：禁止 1：允许				

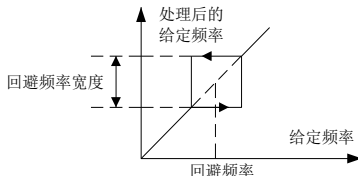
对于端子运行命令通道并且选择了电平式的运转模式（F4-04=0、1、2）时，如果上电时运行命令即有效，则可以根据该参数选择是否上电立即起动。

Fb-13	载波频率	出厂值	3.0 kHz	更改	○
设定范围	1.1k~12.0kHz				

- Fb-13“载波频率”：载波频率高，则电机运行噪音低，电机谐波电流小从而发热降低，但共模电流变大，干扰大，变频器发热量大；载波频率低则情况相反。在需要静音工作的场合，可适当提高载波频率；当设定的载波频率在出厂值以上时，每升高1kHz，变频器需降额5%使用。

Fb-15	回避频率	出厂值	0.00Hz	更改	○
设定范围	0.00~625.00Hz				
Fb-16	回避频率宽度	出厂值	0.00Hz	更改	○
设定范围	0.00~20.00Hz				

- 回避频率功能是为了使变频器的运行频率避开机械共振点。
- 加减速过程中运行频率正常穿越回避频率，仅限制变频器不能稳态运行在回避频率宽度范围内。



Fb-17	冷却风扇控制	出厂值	0	更改	○
设定范围	0: 连续运转 1: 自动控制				


- 在启停比较频繁的场所可以设置为自动运转，避免风机频繁启停。


6.11 FC显示设置


FC-00	显示参数选择	出厂值	1	更改	○
设定范围	0: 显示所有菜单 1: 只显示与出厂值不同的参数				
FC-01	运行停机监视参数1	出厂值	1	更改	○
FC-02	运行停机监视参数2	出厂值	-1	更改	○

6 功能参数详解

FC-03	运行停机监视参数3	出厂值	-1	更改	○
FC-04	运行停机监视参数4	出厂值	-1	更改	○
FC-05	运行监视参数1	出厂值	0	更改	○
FC-06	运行监视参数2	出厂值	2	更改	○
FC-07	运行监视参数3	出厂值	4	更改	○
设定范围	-1~17, -1表示空, 0~17表示FU-00~FU-17 注: FC-01的范围: 0~17				

 FC-00=1: 只显示与出厂值不同的参数, 方便调试和维护。

 运行停机监视参数: 从FU菜单中选择要监视的参数, 在待机和运行状态都显示。

 运行监视参数: 从FU菜单中选择要监视的参数, 只在运行状态显示。

FC-08	转速显示系数	出厂值	1.000	更改	○
设定范围	0.001~10.000 注: 仅用于转速换算, 对实际转速和电机控制无影响 FU-05“运行转速”= $120 \times \text{运行频率} \div \text{电机极数} \times \text{FC-08“转速显示系数”}$ FU-06“给定转速”= $120 \times \text{给定频率} \div \text{电机极数} \times \text{FC-08“转速显示系数”}$				
FC-09	线速度显示系数	出厂值	0.01	更改	○
设定范围	0.01~100.00 注: 仅用于线速度换算, 对实际线速度和电机控制无影响 FU-09“运行线速度”= $\text{运行频率} \times \text{FC-09“线速度显示系数”}$ FU-10“给定线速度”= $\text{给定频率} \times \text{FC-09“线速度显示系数”}$				

6.12 FF 通讯参数

FF-00	通讯数据格式	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 8,N,1 (1个起始位, 8个数据位, 无奇偶校验, 1个停止位) 1: 8,E,1 (1个起始位, 8个数据位, 偶校验, 1个停止位) 2: 8,O,1 (1个起始位, 8个数据位, 奇校验, 1个停止位) 3: 8,N,2 (1个起始位, 8个数据位, 无奇偶校验, 2个停止位)				
FF-01	波特率选择	出厂值	3	更改	×

设定范围	0: 1200bps 1: 2400bps 2: 4800bps 3: 9600bps 4: 19200bps				
FF-02	本机地址	出厂值	1	更改	×
设定范围	1~248, 248本机作为主机				
FF-03	通讯超时检出时间	出厂值	10.0s	更改	○
设定范围	0.1~600.0s				
FF-04	通讯超时动作	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 不动作 2: 报警, 按F0-00运行 1: 报警 3: 故障并自由停机				
FF-05	主机到从机操作内容	出厂值	0	更改	×
设定范围	0: 频率给定值 1: PID给定值				
FF-06	通讯给定比例系数	出厂值	1.00	更改	○
设定范围	0.01-100.00				

- ☞ Hope100 变频器内置 RS485 接口, 支持 RTU 模式的 Modbus 协议, 协议包含三个层次: 物理层、数据链路层和应用层。物理层和数据链路层采取了基于 RS485 的 Modbus 协议, 应用层即控制变频器运行、停止、参数读写等操作。
- ☞ Modbus 协议为主从式协议。主机和从机之间的通讯有两类: 主机请求, 从机应答; 主机广播, 从机不应答。任何时候总线上只能有一个设备在进行发送, 主机对从机进行轮询。从机在未获得主机的命令情况下不能发送报文。主机在通讯不正确时可重复发命令, 如果在给定的时间内没有收到响应, 则认为所轮询的从机丢失。如果从机不能执行某一报文, 则向主机发送一个异常信息。
- ☞ 通讯对变频器参数的写入只修改 RAM 中的值, 如果要把 RAM 中的参数写入到 EEPROM, 需要用通讯把通讯变量的“EEP 写入指令”(Modbus 地址为 3209H) 改写为 1。
- ☞ Hope100 系列变频器可作为主机进行通讯, 设置本机地址 FF-02=248。当一组变频器用于多机同步工况时, 设定组中的一台变频器作为主机, 向其他变频器发送频率给定值 (FF-05=0) 或 PID 给定值(FF-05=1), 实现同步比例调节。主机以广播通讯的方式发送操作内容, 从机收到指令后, 根据从机比例系数(FF-06)确定本机的给定值。
- ☞ 变频器参数编址方法: 16 位的 Modbus 参数地址的高 8 位是参数的组号, 低 8 位是参数的组内序号, 按 16 进制编址。例如参数 F4-17 的地址为: 0411H。对于通讯变量(控制字, 状态

6 功能参数详解

字等)，参数组号为 50 (32H)。注：通讯变量包括通讯可以访问的变频器参数、通讯专用指令变量、通讯专用状态变量。菜单代号对应的通信用参数组号如下表所示：

菜单代号	参数组号	菜单代号	参数组号	菜单代号	参数组号	菜单代号	参数组号
F0	0 (00H)	F4	4 (04H)	F9	8 (08H)	Fn	12 (0CH)
F1	1 (01H)	F5	5 (05H)	Fb	9 (09H)	FP	13 (0DH)
F2	2 (02H)	F6	6 (06H)	FC	10 (0AH)	FU	14 (0EH)
F3	3 (03H)	F7	7 (07H)	FF	11 (0BH)	—	—

☐ 通讯中的数据类型：通讯中传输的数据为 16 位整数，最小单位可从参数一览表中参数的小数点位置看出。例如：对于 F0-00 “数字给定频率”的最小单位为 0.01Hz，因此对 Modbus 协议而言，通讯传输 5000 就代表 50.00Hz。

☐ 通讯指令变量表：

名称	Modbus 地址	更改	说明
主控制字	3200H	○	位 0：ON/OFF1（上升沿运行，为 0 则停机） 位 1：OFF2（为 0 则自由停机），端子数字输入 9 优先 位 2~3：未使用 位 4：斜坡使能（为 0 则停止加减速），端子数字输入 17 优先 位 5~6：未使用 位 7：故障复位（上升沿复位），端子数字输入 6 优先 位 8：正向点动，端子数字输入 7 优先 位 9：反向点动，端子数字输入 8 优先 位 10：未使用 位 11：设定值反向（为 1 则把给定频率反向，为 0 则不反向） 位 12：未使用 位 13：UP/DOWN 增，端子数字输入 10 优先 位 14：UP/DOWN 减，端子数字输入 11 优先 位 15：过程 PID 禁止，端子数字输入 13 优先
通讯给定频率	3201H	○	单位 0.01Hz 的非负数
通讯 PID 给定	3202H	○	范围：-100.00~100.00%
EEPROM 写入	3209H	○	向该地址写入 1 时，变频器 RAM 中的参数将写入 EEPROM

☐ 通讯状态变量表：

名称	Modbus地址	更改	说明
主状态字	3210H	△	位 0: 就绪 位 1: 运行准备就绪 位 2: 运行中 位 3: 故障 位 4: OFF2 有效 (0 有效) 位 5: 保留 位 6: 充电接触器断开 位 7: 报警 位 8~9: 保留 位 10: 频率水平检测 位 11~13: 保留 位 14: 正向运行中 位 15: 保留
运行频率	3211H	△	单位 0.01Hz 的非负数
负载电流百分比	3212H	△	单位 0.1%
PID 反馈	3213H	△	单位 0.01%
给定频率	3214H	△	单位 0.01Hz 的非负数
输出电流	3215H	△	单位 0.1A
PID 给定	3216H	△	单位 0.01%
输出电压	3217H	△	单位 0.1V
母线电压	3218H	△	单位 0.1V
故障代码	3219H	△	详见 84 页故障内容及对策表
报警字	321AH	△	详见 87 页报警内容及对策表

Hope100 变频器支持 RTU (远程终端单元) 模式的 Modbus 协议, 支持的功能有: 功能 3 (读多个参数, 最大字数为 30), 功能 6 (单写功能), 功能 16 (写多个参数, 最大字数为 10 个), 其中功能 6、16 支持广播 (广播报文地址为 0)。RTU 帧的开始和结束都以至少 3.5 个字符时间间隔 (但对 19200bit/s 的波特率为 2ms) 为标志。典型的 RTU 帧的格式如下:

从机地址(1字节)	Modbus 功能号 (1字节)	数据 (多个字节)	CRC16 (2个字节)
-----------	------------------	-----------	--------------

功能 3: 多读。读取字数范围为 1 到 30。报文的格式如下例。

例: 读取 1 号从机的主状态字、运行频率和负载电流百分比 (地址为 3210H 开始的 3 个字):

主 机 发 出	从机地址	01H	从 机 回 应	从机地址	01H
	Modbus功能号	03H		Modbus功能号	03H
	起始地址 (高字节)	32H		返回字节数	06H
	起始地址 (低字节)	10H		3210H内容的高字节	44H
				3210H内容的低字节	37H
				3211H内容的高字节	13H
		3211H内容的低字节	88H		

6 功能参数详解

	读取字数（高字节）	00H
	读取字数（低字节）	03H
	CRC（低字节）	0AH
	CRC（高字节）	B6H

	3212H内容的高字节	00H
	3212H内容的低字节	00H
	CRC（低字节）	5FH
	CRC（高字节）	5BH

☐ 功能 6：单写。写的字数固定为 1，从机返回内容与主机发出一致。报文的格式如下例。

例：使 1 号从机正向运行，可将地址 3200H 的内容改写为 003FH：

主机发出	从机地址	01H
	Modbus功能号	06H
	起始地址（高字节）	32H
	起始地址（低字节）	00H
	写数据高字节	00H
	写数据低字节	3FH
	CRC（低字节）	C7H
CRC（高字节）	62H	

从机回应	从机地址	01H
	Modbus功能号	06H
	起始地址（高字节）	32H
	起始地址（低字节）	00H
	写数据高字节	00H
	写数据低字节	3FH
	CRC（低字节）	C7H
CRC（高字节）	62H	

☐ 功能 16：多写。写的字数范围为 1 到 10。报文的格式如下例。

例：使 1 号从机按 50.00Hz 正向运行，可将地址 3200H 开始的 2 个字改写为 003FH 和 1388H：

主机发出	从机地址	01H
	Modbus功能号	10H
	起始地址（高字节）	32H
	起始地址（低字节）	00H
	写的字数（高字节）	00H
	写的字数（低字节）	02H
	写的字节数	04H
	第1个数的高字节	00H
	第1个数的低字节	3FH
	第2个数的高字节	13H
	第2个数的低字节	88H
	CRC（低字节）	83H
CRC（高字节）	94H	

从机回应	从机地址	01H
	Modbus功能号	10H
	起始地址（高字节）	32H
	起始地址（低字节）	00H
	写的字数（高字节）	00H
	写的字数（低字节）	02H
	CRC（低字节）	4FH
	CRC（高字节）	70H

例：使1号从机停机，设为正向50.00Hz，可将地址3200H开始的2个字改写为003EH和1388H：

主机发出	从机地址	01H
	Modbus功能号	10H
	起始地址（高字节）	32H
	起始地址（低字节）	00H
	写的字数（高字节）	00H
	写的字数（低字节）	02H
	写的字节数	04H
	第1个数的高字节	00H
	第1个数的低字节	3EH
	第2个数的高字节	13H
	第2个数的低字节	88H
	CRC（低字节）	D2H
CRC（高字节）	54H	

从机回应	从机地址	01H
	Modbus功能号	10H
	起始地址（高字节）	32H
	起始地址（低字节）	00H
	写的字数（高字节）	00H
	写的字数（低字节）	02H
	CRC（低字节）	4FH
	CRC（高字节）	70H

6.13 FP 故障记录

☞ 见44页。

6.14 FU 数据监视

☞ 见46页。

7 故障对策及异常处理

7.1 变频器故障及处理

故障内容及对策表：

故障显示 (故障代码)	故障类型	可能的故障原因	排除方法
Er.ocb Er.ocb (1)	起动瞬间过流	电机内部或接线有相间或对地短路	检查电机及接线
		逆变模块有损坏	寻求服务
		起动开始电压过高	检查转矩提升设置
Er.oCA Er.oCA (2)	加速运行过流	加速时间太短	延长加速时间
		V/F 曲线不合适	调整 V/F 曲线或转矩提升设置
		对旋转中的电机进行再起动	设为转速跟踪起 等电机完全停止后再起 动
		电网电压低	检查输入电源
		变频器功率太小	选用功率等级大的变频器
Er.oCd Er.oCd (3)	减速运行过流	减速时间太短	延长减速时间
		有势能负载或负载惯性转矩大	外加合适的能耗制动组件
		变频器功率偏小	选用功率等级大的变频器
Er.oCn Er.oCn (4)	恒速运行过流	负载发生突变	减小负载的突变
		负载异常	进行负载检查
		电网电压低	检查输入电源
		变频器功率偏小	选用功率等级大的变频器
Er.oUA Er.oUA (5)	加速运行过压	输入电压异常	检查输入电源
		对旋转中的电机进行再起 动	设为转速跟踪起 等电机完全停止后再起 动
Er.oUD Er.oUD (6)	减速运行过压	减速时间太短	延长减速时间
		有势能负载或负载惯性大	选择合适的能耗制动组件

故障显示 (故障代码)	故障类型	可能的故障原因	排除方法
Er.oun Er.oun (7)	恒速运行过 压	输入电压异常	检查输入电源
		加减速时间设置太短	适当延长加减速时间
		输入电压发生了异常变动	安装输入电抗器
Er.ouE Er.ouE (8)	待机时过压	输入电压过高	检查输入电源
		直流母线电压检测电路故障	寻求服务
Er.dcl Er.dcl (9)	运行中欠压	输入电压异常或运行时掉电	检查输入电源、接线
		有重负载冲击	检查负载
		充电接触器损坏	检查并更换
		输入缺相	检查输入电源、接线
Er.PLI Er.PLI (10)	输入缺相	输入电源有缺相	检查安装配线
		输入三相不平衡	检查输入电压
		输出严重振荡	调整参数消除振荡
Er.PLo Er.PLo (11)	输出缺相	输出U、V、W有缺相	检查输出配线 检查电机及电缆
		驱动故障	寻求服务
Er.FoP Er.FoP (12)	功率器件保 护	输出有相间短路或接地短路	重新配线
		控制板连线或插件松动	检查并重新连线
		电机与变频器连线过长	加输出电抗器或滤波器
		有严重干扰或变频器损坏	寻求服务
Er.oHI Er.oHI (13)	变频器过热	环境温度过高	降低环境温度
		风道阻塞或风扇损坏	清理风道或更换风扇
		负载过大	检查负载或选用大功率变频器
Er.oLI Er.oLI (14)	变频器过载	负载过大	检查负载或选用大功率变频器
		变频器温度过高	检查风扇、风道和环境温度
		加速时间太短	延长加速时间
		载波频率设置过高	降低载波或选容量更大的变频器

7 故障对策及异常处理

故障显示 (故障代码)	故障类型	可能的故障原因	排除方法
		对旋转中的电机进行再启动	设为转速跟踪启动 或等电机完全停止后再启动
		输入电压过低	检查输入电压
Er.oLL Er.oLL (15)	电机过载	V/F曲线不合适	正确设置V/F曲线和转矩提升量
		输入电压过低	检查输入电压
		普通电机长期低速重载运行	加独立散热风扇或选用变频电机
		电机铭牌或过载保护设置不当	正确设置F3-02、F3-05、Fb-00
		电机堵转或负载突变过大	检查负载
Er.EEF Er.EEF (16)	外部故障	外部故障端子有效	处理外部故障
Er.CFE Er.CFE (17)	通讯超时	通讯参数设置不当	检查FF菜单设置
		通讯干扰严重	检查通讯回路配线及接地
		上位机没有工作	检查上位机及接线
Er.ccF Er.ccF (18)	电流检测故障	变频器内部连线或插件松动	检查并重新连线
		电流传感器损坏或电路异常	寻求服务
Er.Aco Er.Aco (19)	模拟输入掉线	连线断或外部设备坏	检查外部连线和外部设备
Er.rHo Er.rHo (20)	热敏电阻开路	热敏电阻断线	检查热敏电阻连线或寻求服务
Er.Abb Er.Abb (21)	长时过载	负载过大	检查负载或选用大功率变频器
Er.IoF Er.IoF (22)	保留	—	寻求服务

故障显示 (故障代码)	故障类型	可能的故障原因	排除方法
<i>E.lo1</i> E.lo1 (23)	保留	—	寻求服务
<i>E.lo2</i> E.lo2 (24)	保留	—	寻求服务
<i>Er.FAN</i> Er.FAN (25)	风机故障	风机损坏	检查风机连线或寻求服务
<i>Er.PnL</i> Er.PnL (26)	手操板掉线	手操板通讯异常	检测手操板连线或寻求服务

7.2 变频器报警及处理

报警内容及对策表：

报警显示	报警名称	内容及说明	对策	报警字 对应位
<i>A.oLL</i> A.oLL	电机过载	电机热模型检测出电机温升过高	参照对应故障的对策	位0
<i>A.Aco</i> A.Aco	模拟输入掉线	模拟输入信号低于掉线门限	参照对应故障的对策	位1
<i>A.CFE</i> A.CFE	通讯超时	—	参照对应故障的对策	位2
<i>A.EEP</i> A.EEP	参数存储失败	—	按复位键清除，断电重试，仍然出现，请寻求服务	位3
<i>A.dcl</i> A.dcl	直流母线欠压	直流母线电压低于欠压点	断电显示此信息为正常	位4
<i>A.PcE</i> A.PcE	参数检查错误	参数异常	按复位键清除，改正参数设置或恢复出厂值	位5

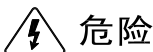
7 故障对策及异常处理

7.3 变频器操作异常及对策

操作异常及对策表:

现象	出现条件	可能原因	对策
操作面板 按键无响应	个别键或所有 键均没有响应	操作面板连接线接触不良	检查连接线, 异常时寻求服务
		操作面板按键损坏	更换操作面板
参数不能修改	部分参数不能 修改	参数更改属性为只读	用户不能修改只读参数
	运行状态下不 能修改	参数更改属性为运行时不可修 改	在待机状态下进行修改
运行中变频器 意外停机	没有停机命 令, 变频器自 动停机, 运行 指示灯灭	有故障	查找故障原因, 复位故障
		运行命令通道切换	检查操作及运行命令通道状态
	没有停机命 令, 电机自动 停机, 变频器 运行指示灯亮	故障自动复位等待期间	检查故障自动复位设置和故障原因
		给定频率为 0, 零频运行	检查给定频率
		PID 控制时输出频率过低	检查 PID 给定与反馈
瞬时停电再启动等待中	—		
变频器 无法启动	给出起动命 令, 变频器不 起动, 运行指 示灯不亮	数字输入 9 “自由停机/运行禁 止” 有效	检查自由停机/运行禁止端子
		三线式 1、2 或两线式 3 控制 方式下, 停机按钮未闭合	检查停机按钮及连线
		运行命令通道错误	修改运行命令通道
		变频器有故障	排除故障

8 保养、维护及售后服务



- 1、只有受过专业培训的人员才能拆卸部件、进行维护及器件更换。
- 2、在检查及维护前，请确认变频器已切断电源并且功率器件之间电压小于36V，否则会有触电危险。
- 3、不要将螺丝、垫圈等金属件遗留在机器内，否则有损坏设备和火灾的危险。
- 4、更换控制板后，必须在运行前进行相关参数设置，否则有损坏设备的危险。

8.1 日常保养及维护

由于变频器受所处环境的粉尘、潮湿、振动等因素影响，以及器件老化、失效等因素，将导致故障，因此有必要对变频器及其运行环境作定期检查。保持良好的运行环境，记录日常运行的数据，并及时发现异常现象，是延长变频器使用寿命的好办法。在变频器的日常维护中应检查以下几点：

- 1、变频器的运行环境是否符合要求；
- 2、变频器的运行参数是否在规定的范围内；
- 3、是否有异常的振动、异响；
- 4、是否有异常的气味；
- 5、风机是否正常转动；
- 6、输入电压是否在规定的范围内，各相电压是否平衡。

根据使用环境，用户可以3个月或6个月对变频器进行一次定期检查。一般检查内容如下：

- 1、控制端子螺丝是否松动；
- 2、主回路端子是否有接触不良的情况，铜排连接处是否有过热痕迹；

8 保养、维护及售后服务

- 3、电力电缆、控制电缆有无损伤，尤其是与金属表面接触的表皮是否有划伤的痕迹；
- 4、电力电缆冷压端子的绝缘包扎带是否已脱落；
- 5、对电路板、风道上的粉尘进行全面清扫，最好使用吸尘器；
- 6、长期存放的变频器必须在2年以内进行一次通电实验，时间近5小时；通电时，采用调压器缓缓升高电压至额定值，可以不带负载。

8.2 变频器易损件更换

变频器易损件主要有滤波用电解电容器和冷却风扇，其寿命与使用的环境及保养状况密切相关。用户可以根据运行时间确定是否需要更换易损件。

◆ 冷却风扇

可能损坏原因：轴承磨损、叶片老化（风扇寿命一般3~4万小时）。

判别标准：风扇叶片等是否有裂缝，开机时声音是否有异常振动声。

更换注意：

- 1、更换时必须使用厂家指定的风扇型号（额定电压、电流、转速、风量必须相同）；
- 2、安装时注意风扇标记的方向必须与风扇送风的方向保持一致；
- 3、不要忘记装上防护罩。

◆ 滤波电解电容

可能损坏原因：环境温度较高，频繁的负载跳变造成脉动电流增大，电解质老化。

判别标准：有无液体漏出，安全阀是否已凸出，静电电容的测定，绝缘电阻的测定。

建议每4~5年更换一次母线电解电容。

8.3 变频器的存储

用户购买变频器后，暂时存储和长期存储必须注意以下几点：

- ◆ 避免在高温、潮湿、富含尘埃、金属粉尘的场所存储；
- ◆ 长时间存放会导致电解电容的劣化，必须保证在2年之内通一次电，通电时间至少5小时，输入电压必须用调压器缓缓升高至额定值。

8.4 售后服务

产品的保修期为购买之日起12个月，但在以下情况下，即使在保修期内也是有偿修理。

- 1、 由于不按照用户手册操作和使用而导致损坏；
- 2、 自行改造造成的人为损坏；
- 3、 超过标准规范的要求使用而导致损坏；
- 4、 购买后摔落损坏或运输中损坏；
- 5、 火灾、水灾、异常电压、强烈雷击等原因导致损坏。

发现变频器工作状态异常时，对照说明书进行检查和调整；出现故障时，请及时与供货方或森兰公司在当地的电气公司联系，也可以和公司总部联系；在保修期内，由于产品制造和设计上的原因造成的故障，本公司将无偿修理；超过保修期的修理，本公司将根据客户的要求有偿修理。

保 修 卡 预 留