



H7系列变频器 简易手册

www.chinafuling.com

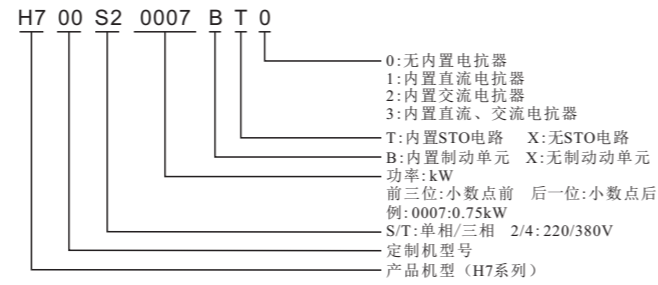


NO.1 产品介绍

1.1 标准技术规格

| 项目 | 项目描述 |
|-------------------|---|
| 输入 | 额定电压、频率: 三相: 380V~440V, 50Hz/60Hz 单相: 200V~240V, 50Hz/60Hz |
| | 允许电压工作范围: 三相: 320V~460V; 单相: 180V~260V; 电压不平衡率: <3%; 频率: ±5% |
| 输出 | 电压: 0~额定输入电压 |
| | 频率: 0Hz~1500Hz |
| 主要控制性能 | 过载能力: 150%额定电流 1分钟, 180%额定电流 2秒 |
| | 控制方式: 开环矢量、智能矢量、闭环矢量、闭环智能矢量 |
| | 调制方式: 空间矢量 PWM 调制 |
| | 电机类型: 异步电机、同步电机、单相电机(使用时请咨询厂家) |
| | 启动转矩: 1Hz时 150%额定转矩 |
| | 调速范围: 1:100(无速度传感器) |
| | 频率精度: 数字设定: 最大频率±0.01%; 模拟设定: 最大频率±1%; |
| | 频率分辨率: 数字设定: 0.1Hz; 模拟设定: 最大频率1%; |
| | 加减速曲线: 直线/S曲线加减速 |
| | 限流: 对运行期间电流自动限制, 防止频繁过流故障跳闸 |
| 瞬时掉电: 支持瞬停不停、自动降频 | |
| 运行功能 | 命令来源: 键盘给定、端子给定、通信给定 |
| | 设定值来源: 数字给定、模拟量给定、多段速、通信给定 |
| 操作面板 | PID: 支持主给定+PID |
| | 数码管显示: 显示输出频率、输出电流、输出电压、母线电压、 显示值1、显示值2、当前报警、当前故障 |
| 环境 | 外引键盘: 支持 |
| | 保护功能: 过流保护、过压保护、欠压保护、过热保护、 过载保护、缺相保护、对地漏电等 |
| 环境 | 使用场所: 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、滴水或盐份等 |
| | 海拔高度: 1000米以上降额使用, 每升高1000米降额10% |
| | 环境温度: -10℃~+40℃(环境温度在40℃~50℃, 请降额使用) |
| | 湿度: 5%~95%RH, 无水珠凝结 |
| | 存储温度: -40℃~+70℃ 振动: 小于5.9米/秒 ² (0.6g) |

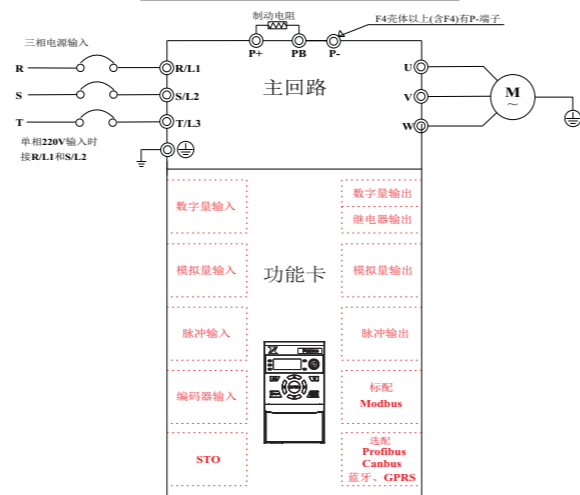
1.2 H7系列命名方式



1.3 H7系列规格

| 框架号 | 型号 | 输入电压 | 输入电流 (A) | 功率 (kW) | 输出电流 (A) | 适配电机 (kW) |
|-----|---------------|--------|----------|---------|----------|-----------|
| F1 | H700S20007BX0 | 单相220V | 8.2 | 0.75 | 5.0 | 0.75 |
| | H700S20015BX0 | 单相220V | 14.0 | 1.5 | 7.0 | 1.5 |
| F2 | H700T20022BX0 | 单相220V | 23.0 | 2.2 | 12.5 | 2.2 |
| | H700T20037BX0 | 三相220V | 13.5 | | | |
| F3 | H700T20037BX0 | 单相220V | 38.6 | 3.7 | 15.2 | 3.7 |
| | H700T20055BX0 | 三相220V | 16.5 | | | |
| F4 | H700T20075BX0 | 三相220V | 24 | 5.5 | 23 | 5.5 |
| | H700T20110BX0 | 三相220V | 37 | | | |
| F1 | H700T40007BX0 | 三相380V | 4.0 | 0.75 | 3.0 | 0.75 |
| | H700T40015BX0 | 三相380V | 5.8 | | | |
| F2 | H700T40022BX0 | 三相380V | 6.5 | 2.2 | 5.6 | 2.2 |
| | H700T40040BX0 | 三相380V | 12.6 | | | |
| F3 | H700T40055BX0 | 三相380V | 16 | 5.5 | 14 | 5.5 |
| | H700T40075BX0 | 三相380V | 21 | | | |
| F4 | H700T40110BX0 | 三相380V | 28 | 11 | 26 | 11 |
| | H700T40150BX0 | 三相380V | 36 | | | |
| F5 | H700T40185BX0 | 三相380V | 42 | 18.5 | 40 | 18.5 |
| | H700T40220BX0 | 三相380V | 48 | | | |
| F6 | H700T40300BX0 | 三相380V | 62 | 30 | 58 | 30 |
| | H700T40370BX0 | 三相380V | 76 | | | |
| F7 | H700T40450XX0 | 三相380V | 92 | 45 | 90 | 45 |
| | H700T40550XX0 | 三相380V | 113 | | | |
| F8 | H700T40750XX0 | 三相380V | 157 | 75 | 150 | 75 |
| | H700T40900XX0 | 三相380V | 180 | | | |
| F9 | H700T41100XX0 | 三相380V | 214 | 110 | 210 | 110 |
| | H700T41320XX0 | 三相380V | 256 | | | |
| | H700T41600XX0 | 三相380V | 307 | 160 | 300 | 160 |

NO.2 主回路和功能卡



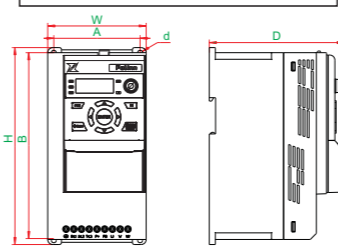
注: 不同的功能卡对应不同的端子。除标准功能卡外, 可定制任意类型卡。
当使用不同的功能卡时, 需重新设置参数。一台变频器只能选配一张功能卡。

警告: 严禁带电插拔功能卡!

2.1 主回路端子说明

| 端子符号 | 端子名称 | 功能说明 |
|------------------|-----------|-----------------------------------|
| ⊕ | 接地端子 | 变频器安全接地 |
| R/L1, S/L2, T/L3 | 主电路电源输入端子 | 连接三相电源, 单相电源接R/L1、S/L2 |
| P+、PB | 制动端子 | 连接外部制动电阻 |
| P+、P- | 直流母线端子 | 两台以上变频器共直流母线时用 (F4壳体以上(含F4)有P-端子) |
| U、V、W | 变频器输出端子 | 连接三相电机 |

NO.3 产品尺寸



| H7系列结构尺寸表 | | | | | | |
|-----------|--------|------|------|------|-----|----|
| 框架号 | 尺寸(mm) | | | | | |
| | W(宽) | H(高) | D(深) | A | B | d |
| F1 | 85 | 170 | 124 | 67.3 | 158 | 5 |
| F2 | 97 | 194 | 133 | 85 | 184 | 5 |
| F3 | 126 | 237 | 147 | 112 | 223 | 5 |
| F4 | 168 | 298 | 160 | 154 | 283 | 6 |
| F5 | 198 | 355 | 177 | 183 | 338 | 6 |
| F6 | 250 | 400 | 208 | 230 | 380 | 7 |
| F7 | 280 | 545 | 292 | 200 | 526 | 9 |
| F8 | 380 | 648 | 299 | 300 | 626 | 11 |
| F9 | 450 | 798 | 318 | 340 | 773 | 11 |

NO.4 键盘说明

4.1 键盘外观及按键说明

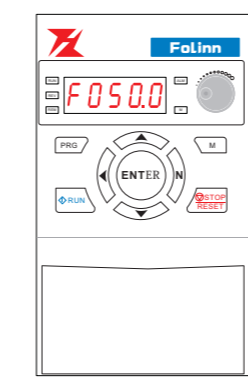


图4-1 H7 系列键盘

| 序号 | 结构 | 功能说明 |
|----|------------|----------------------------|
| 1 | F050.0 | 显示 |
| 2 | Prog | 编程/退出键 |
| 3 | ← | 状态显示界面为状态切换键; 其他界面为左移位键 |
| 4 | ↵ | 预留键 |
| 5 | Run | 运行键 |
| 6 | 电位器 | 电位器: 见参数P01.63 |
| 7 | ↑ | 编程模式下, 数值变更键 |
| 8 | ↓ | 非编程模式下, 递增递减 (UP/DOWN) 选择键 |
| 9 | ENTER | 确认键 |
| 10 | STOP/RESET | 停止/复位键 |
| 11 | 自定义 | 客户定制键 |

4.2 指示灯功能说明

| 指示灯 | 状态 | 功能说明 |
|-----|-----|----------------|
| RUN | 亮/闪 | 正在运行/减速 |
| REV | 亮 | 正在反转 |
| REM | 亮 | 远程启停 |
| ALM | 亮 | 故障指示 |
| M | 亮 | 客户定制指示, 默认报警指示 |

4.3 显示项目说明

| 监控项 | 显示项目说明 |
|-----|-----------------|
| F | 输出频率 |
| I | 输出电流 |
| U | 输出电压 |
| d | 直流母线电压 |
| H | 显示值1(由P01.68选择) |
| L | 显示值2(由P01.69选择) |
| R | 当前报警 |
| E | 当前故障 |

NO.5 功能·参数简表

| 参数号 | 功能 | 设定范围 | 单位 | 出厂值 |
|----------|---------|---|------|-----|
| 01: 系统配置 | | | | |
| P01.11 | 参数操作 | 0: 正常操作; 1: 参数初始化, 初始化除P01.XX 之外参数; 2: 初始化全部参数 | | 0 |
| P01.13 | 设定密码 | 0-9999 | | 0 |
| P01.14 | 设定密码确认 | 0-9999 | | 0 |
| P01.15 | 密码输入 | 0-9999 | | 0 |
| P01.20 | 应用宏 | 0-9999 | | 0 |
| P01.30 | 虚拟端子设定 | 0-199: 数值设定; 200-9999: 地址 | | 0 |
| P01.39 | 命令模式 | 0: 单命令来源模式; 1: 多命令来源模式 | | 0 |
| P01.40 | 通信协议 | 0: 保留; 1: MODBUS RTU; 2-6: 保留 | | 1 |
| P01.41 | 本机地址 | 0-247 | | 1 |
| P01.42 | 波特率 | 0: 2400; 1: 4800; 2: 9600; 3: 19200; 4: 38400; 5-10: 保留 | bps | 3 |
| P01.43 | 奇偶校验 | 0: 无校验; 1: 偶校验; 2: 奇校验 | | 0 |
| P01.44 | 数据位 | 7-8 | bits | 8 |
| P01.45 | 停止位 | 0.0-2.0 | bit | 1.0 |
| P01.46 | 通信延时时间 | 0-100 | ms | 3 |
| P01.47 | 参数小数点模式 | 0-123 | | 0 |
| P01.63 | 键盘设定来源 | 0: 键盘数字设定(P02.92); 1: 键盘电位器设定 | | 1 |

| 参数号 | 功能 | 设定范围 | 单位 | 出厂值 | |
|----------|---------------------|--|---|---------|--------|
| P01.66 | 键盘M灯来源 | 0: 一直为 0; 2: 已停止; 4: 故障; 6: 正在反转; 64: STO状态; | 1: 一直为 1; 3: 正在运行; 5: 警告; 7: 准备就绪; 100-9999: 地址 | | 5 |
| P01.67 | 键盘M灯来源bit位 | 0-31 | | 0 | |
| P01.68 | 显示值1 来源 | 0-9999 | | 1011 | |
| P01.69 | 显示值2 来源 | 0-9999 | | 1091 | |
| 02: 设定通道 | | | | | |
| P02.00 | 多段速来源 | 0-11111111 个位: S1; 百位: S3; | 十位: S2; 千位: S2; | | 0 |
| P02.03 | 递增指令(UP)来源 | 个位: 键盘; | 十位: 通信; | | 0 |
| P02.04 | 递减指令(DOWN)来源 | 百位: S1; 千位: S2; | | | 0 |
| P02.10 | 设定值来源 1 | 0: 键盘; | 1: 多段速; | | 0 |
| P02.11 | 设定值来源 2 | 2: A1; 5: 通信; | 3: A12; 9: 脉冲输入; | | 0 |
| P02.12 | 设定值来源 3 | 200-9999: 地址 | | | 0 |
| P02.13 | 设定通道1关系选择 | 0: F1; 2: F1+F2; 4: F1*F2/100; | 1: F2; 3: F1-F2; 5: 最大值 (F1, F2); 7: 平均值 (F1, F2); | | 0 |
| P02.14 | 设定通道2关系选择 | 6: 最小值 (F1, F2); 8: PID (F1, F2) | | | 0 |
| P02.18 | 最大设定值 | | | | 50.000 |
| P02.19 | 最小设定值 | 0.000-99999.000 | | | 0.000 |
| P02.20 | 回避频率 1 起点 | | | | |
| P02.21 | 回避频率 1 终点 | | | | |
| P02.22 | 回避频率 2 起点 | -1000.000-1000.000 | | % | 0.000 |
| P02.23 | 回避频率 2 终点 | | | | |
| P02.24 | Jog 频率 | -1000.000-1000.000 | | % | 10.000 |
| P02.26 | 递增递减 (UP/DOWN) 步进频率 | -100.0-100.0 | | % | 0.2 |
| P02.27 | 递增递减 (UP/DOWN) 记忆选择 | 0: 不记忆; 2: 仅停止记忆; | 1: 仅掉电记忆; 3: 掉电与停止均记忆 | | 3 |
| P02.28 | 升降速频率 | -1000.000-1000.000 | | % | 0.000 |
| P02.30 | 多段速 0 | | | | |
| P02.31 | 多段速 1 | | | | |
| P02.32 | 多段速 2 | | | | |
| P02.33 | 多段速 3 | | | | |
| P02.34 | 多段速 4 | | | | |
| P02.35 | 多段速 5 | | | | |
| P02.36 | 多段速 6 | | | | |
| P02.37 | 多段速 7 | | | | |
| P02.38 | 多段速 8 | -1000.000-1000.000 | | % | 0.000 |
| P02.39 | 多段速 9 | | | | |
| P02.40 | 多段速 10 | | | | |
| P02.41 | 多段速 11 | | | | |
| P02.42 | 多段速 12 | | | | |
| P02.43 | 多段速 13 | | | | |
| P02.44 | 多段速 14 | | | | |
| P02.45 | 多段速 15 | | | | |
| P02.50 | 加速时间 0 | 0.050-3600.000 | s | * | |
| P02.66 | Jog 加速时间 | 0.050-3600.000 | s | 5.000 | |
| P02.70 | 减速时间 0 | 0.050-3600.000 | s | * | |
| P02.86 | Jog 减速时间 | 0.050-3600.000 | s | 5.000 | |
| P02.90 | 通信设定值 | -1000.000-1000.000 | % | 0.000 | |
| P02.91 | 通信命令 | 0-4294967295 | | 0 | |
| P02.92 | 键盘设定值 | -1000.000-1000.000 | % | 100.000 | |
| P02.93 | 键盘命令 | 0-4294967295 | | 0 | |
| 03: 输入输出 | | | | | |
| P03.00 | 启动命令来源 | 0-4294967295 | | 1 | |
| P03.01 | 反转启动命令来源 | 单命令来源模式 (P01.39=0): 0: 无作用; | | 0 | |
| P03.02 | 反转命令来源 | 1: 键盘; | | 0 | |
| P03.03 | Jog 命令来源 | 2: 通信; | | 1 | |
| P03.04 | 停止命令来源 | 3: S1; 4: S2; ... | | 0 | |
| P03.05 | 自由停车命令来源 | 17-32: P01.30的0-15位 | | 0 | |
| P03.06 | 安全停止命令来源 | | | 0 | |
| P03.07 | 复位命令来源 | 多命令来源模式(P01.39=1): bit0: 键盘; | | 1 | |
| P03.08 | 故障命令来源 | bit1: 通信; | | 0 | |
| P03.09 | 暂停命令来源 | bit2: S1; bit3: S2; ... | | 0 | |
| P03.19 | 速度/位置模式切换来源 | bit16-bit31: P01.30的0-15位 | | 0 | |
| P03.20 | S1 类型 | 个位: 0: 正逻辑 | | | |
| P03.21 | S2 类型 | 1: 反逻辑 | | | |
| P03.22 | S3 类型 | 2: 上升沿 | | | |
| P03.23 | S4 类型 | 3: 下降沿 | | | |
| P03.24 | S5 类型 | 十位: 1: 上升沿乒乓键 | | | |
| P03.25 | S6 类型 | 2: 下降沿乒乓键 | | | |
| P03.26 | S7 类型 | 百位: 1: 沿信号不被其他沿信号清除 | | | |
| P03.27 | S8 类型 | 千位: 1: 沿信号不被停止信号清除 | | | |
| P03.28 | S 输入滤波 | 1-16 | | 4 | |
| P03.29 | 启动信号使能模式 | 0: 一直使能; 1: 上电后需要重新使能; 2: 自由停车或者安全停止后需要重新使能; 3: 上电后、自由停车或者安全停止后均需重新使能 | | 0 | |

| 参数号 | 功能 | 设定范围 | 单位 | 出厂值 |
|-----------------|---------------------------------------|---|-------|---------|
| P03.30 | Y1 端子来源 (RA、RB、RC或 RA1、RB1、RC1) | 0: 一直为0; 1: 一直为1; 2: 已停止; 3: 正在运行; 4: 故障; 5: 警告; 6: 正在反转; 7: 准备就绪; 64: STO状态; 100~9999: 地址 | | 3 |
| P03.31 | Y1 端子来源bit位 | 0~31 | | 0 |
| P03.32 | Y2 端子来源 (RA2、RB2、RC2) | 0: 一直为0; 1: 一直为1; 2: 已停止; 3: 正在运行; 4: 故障; 5: 警告; 6: 正在反转; 7: 准备就绪; 64: STO状态; 100~9999: 地址 | | 4 |
| P03.33 | Y2 端子来源bit位 | 0~31 | | 0 |
| P03.34 | Y3端子来源 (RA3、RB3、RC3) | 0: 一直为0; 1: 一直为1; 2: 已停止; 3: 正在运行; 4: 故障; 5: 警告; 6: 正在反转; 7: 准备就绪; 64: STO状态; 100~9999: 地址 | | 5 |
| P03.35 | Y3端子来源bit位 | 0~31 | | 0 |
| P03.36 | Y1输出延迟时间 | | | |
| P03.37 | Y2输出延迟时间 | 0.000~6000.000 | s | 0.000 |
| P03.38 | Y3输出延迟时间 | | | |
| P03.39 | A1滤波时间 | 0.100~600.000 | s | 0.100 |
| P03.41 | A11低端电压(电流) | -999999.000~999999.000 | V(mA) | 0.000 |
| P03.42 | A11高端电压(电流) | | | 10.000 |
| P03.43 | A11低端设定 | -999999.000~999999.000 | % | 0.000 |
| P03.44 | A11高端设定 | | | 100.000 |
| P03.46 | A12低端电压(电流) | -999999.000~999999.000 | V(mA) | 0.000 |
| P03.47 | A12高端电压(电流) | | | 10.000 |
| P03.48 | A12低端设定 | -999999.000~999999.000 | % | 0.000 |
| P03.49 | A12高端设定 | | | 100.000 |
| P03.61 | AO1信号来源 | 0: 一直为0; 1: 一直为10V/20mA; 2: 输出频率; 3: 电机电流; 4: 输出电压; 5: 电机转矩; 6: 输出功率; 7: 设定频率; 100~999: 引用参数号的值 | | 2 |
| P03.62 | AO1低端设定 | -999999.000~999999.000 | | 0.000 |
| P03.63 | AO1高端设定 | | | 50.000 |
| P03.64 | AO1低端电压(电流) | -999999.000~999999.000 | V(mA) | 0.000 |
| P03.65 | AO1高端电压(电流) | | | 10.000 |
| P03.66 | AO2信号类型 | 0: 电压输出; 1: 电流输出 | | 0 |
| P03.67 | AO2信号来源 | 0: 一直为0; 1: 一直为10V/20mA; 2: 输出频率; 3: 电机电流; 4: 输出电压; 5: 电机转矩; 6: 输出功率; 7: 设定频率; 100~999: 引用参数号的值 | | 3 |
| P03.68 | AO2低端设定 | -999999.000~99999.000 | | 0.000 |
| P03.69 | AO2高端设定 | | | 50.000 |
| P03.70 | AO2低端电压(电流) | -999999.000~999999.000 | V(mA) | 0.000 |
| P03.71 | AO2高端电压(电流) | | | 10.000 |
| P03.80 | 脉冲输入模式 | 0: 正交模式; 1: 脉冲加方向; 2: 正负脉冲模式 | | 0 |
| 04:PID控制 | | | | |
| P04.00 | PID比例增益 | 0.000~10.000 | % | 0.010 |
| P04.01 | PID积分时间 | 0.001~9999.000 | s | 10.000 |
| P04.02 | PID微分增益 | 0.000~9999.000 | % | 0.000 |
| P04.03 | PID前馈系数 | 0~500 | % | 0 |
| P04.04 | PID采样时间 | 0.001~9999.000 | s | 0.004 |
| P04.05 | PID输出上限 | -1000.000~1000.000 | % | 100.000 |
| P04.06 | PID输出下限 | | % | 0.000 |
| P04.07 | PID输出滤波时间 | 0.000~600.000 | s | 0.000 |
| P04.09 | PID量程 | 0.001~99999.000 | | 100.000 |
| P04.11 | PID休眠频率 | 0.000~500.000 | % | 0.000 |
| P04.12 | PID进入休眠时间 | 0.000~3600.000 | s | 0.000 |
| P04.13 | PID唤醒偏差 | 0.000~100.000 | % | 0.000 |
| P04.14 | PID进入唤醒时间 | 0.000~3600.000 | s | 0.000 |
| P04.15 | PID休眠动作 | 0: 不休眠; 1: PID 停止; 2: 减速停机; 3: 自由停车; 4: 暂停; 5: 最低频率运行 | | 0 |
| P04.90 | PID状态 | 0~4294967295 | | |
| 05:系统控制 | | | | |
| P05.00 | 控制方式 | 0: 开环矢量; 1: 开环智能矢量; 10: 闭环矢量; 11: 闭环智能矢量 注意: 设置10或11需要断电重新上电 | | 1 |
| P05.01 | 控制结构 | 0: 速度控制; 1: 转矩控制(速度由P05.08限制); 2: 转矩控制(速度由P02.10来源限制) 当设为转矩控制, 设定转矩来源P02.11 | | 0 |
| P05.06 | 正反转切换时间 | 0.000~6000.000 | s | 0.000 |
| P05.07 | 强制换向 | 0: 无作用; 1: 强制换向 | | 0 |
| P05.08 | 电机频率上限 | -1020.000~1020.000 | Hz | 55.000 |
| P05.10 | 启动功能 | 0: P05.11时间结束后按P05.12频率启动; 1: 飞车启动; 2: 直流注入; 3: P05.11时间内按P05.12频率运行 | | 0 |
| P05.11 | 启动时间 | 0.000~60000.000 | s | 0.000 |
| P05.12 | 启动频率 | 0.000~100.000 | Hz | 0.000 |
| P05.14 | 飞车启动模式 | 0: 双向; 1: 设定值方向; 2~3: 保留 | | 0 |
| P05.19 | 直流注入电流 | 0.000~200.000 | % | 100.000 |
| P05.20 | 停止功能 | 个位: 0: 自由停车; 1: 直流制动; 十位: 1: 精确停车 | | 0 |
| P05.21 | 停止频率 | 0.000~1000.000 | Hz | 0.000 |
| P05.22 | 直流制动 | 0.000~300.000 | % | 100.000 |
| P05.23 | 直流制动时间 | 0.000~1000.000 | s | 0.000 |

| 参数号 | 功能 | 设定范围 | 单位 | 出厂值 |
|----------------|-------------|---|--------|--------|
| P05.30 | 刹车电阻模式 | 0: 无效; 1: 最大占空比 | | 1 |
| P05.50 | 自动复位模式 | 0~9999 | | 0 |
| P05.51 | 自动复位时间 | 0.000~600.000 | s | 10.000 |
| P05.71 | 电流上限 | 0~300 | % | 150 |
| P05.80 | 过压控制 | 0: 无效; 1: 全时有效 | | 1 |
| P05.85 | 欠压控制 | 个位: 电网掉电动作模式 0: 无效; 1: 瞬停不停; 2: 安全停车; 3~6: 保留 十位: 电网欠压动作模式 0: 无效; 1: 安全降频 | | 0 |
| P05.86 | 电网掉电电压准位 | 100~800 | V | * |
| P05.90 | AVR功能选择 | 0: 无效; 1: 有效; 2: 仅减速时无效 | | 1 |
| 06:电机模型 | | | | |
| P06.00 | 电机参数自学习 | 0: 无效 1: 完整自学习 2: 简易自学习 | | 0 |
| P06.05 | 载波频率 | 2~16 | kHz | * |
| P06.06 | 过调制功能 | 0: 无效; 1: 有效 | | 1 |
| P06.10 | 电机类型 | 0: 异步电机; 1: 永磁同步电机 | | 0 |
| P06.11 | 电机额定功率 | 0.000~100000.000 | kW | * |
| P06.12 | 电机额定电压 | 0~1000 | V | * |
| P06.13 | 电机额定频率 | 1~3000 | Hz | * |
| P06.14 | 电机额定电流 | 0.00~1000.00 | A | * |
| P06.15 | 电机额定转速 | 10~65535 | rpm | * |
| P06.16 | 电机功率因数 | 0.00~1.00 | | * |
| P06.17 | 电机极数 | 2~100 | | * |
| P06.18 | 电机额定转矩 | 0.1~10000.0 | N·m | * |
| P06.19 | 电机空载电流 | 0.00~1000.00 | A | * |
| P06.20 | PM 电机反电势/转 | 1.000~10000.000 | mV/rpm | * |
| P06.40 | 定子阻抗 | 0.000~99.990 | Ω | * |
| P06.41 | 转子阻抗 | 0.000~99.990 | Ω | * |
| P06.42 | 定子漏抗 | 0.000~999.990 | mH | * |
| P06.44 | 电机主电抗 | 0.00~999.90 | mH | * |
| P06.44 | 异步电机铁芯饱和系数 | 0~100 | % | * |
| P06.50 | PM d轴电抗 | 0.000~1000.000 | mH | * |
| P06.51 | PM q轴电抗 | 0.001~9999.000 | mH | * |
| P06.52 | PM d轴电抗饱和系数 | 0.0~100.0 | % | * |
| P06.53 | PM q轴电抗饱和系数 | 0.0~100.0 | % | * |
| P06.54 | 最大弱磁电流d | 10~400 | % | 100 |
| P06.55 | 最大弱磁电流q | 10~400 | % | 100 |
| P06.80 | 电机电缆补偿强度 | 0~500 | | 0 |
| 07:控制算法 | | | | |
| P07.00 | 速度环比例增益1 | 0.00~100.00 | % | 100 |
| P07.02 | 速度环比例增益2 | 0.00~100.00 | % | 100 |
| P07.03 | 电流环比例增益2 | 0.00~100.00 | % | 100 |
| P07.20 | 电流环比例增益1 | 0.00~100.00 | % | 100 |
| P07.50 | 转差补偿 | -500~500 | % | 100 |
| P07.51 | 转差补偿滤波常数 | 1~10000 | % | 100 |
| P07.52 | 共振抑制系数 | 0~10000 | % | 100 |
| P07.53 | 低速抑制滤波常数 | 1~10000 | % | 100 |
| P07.54 | 高速抑制滤波常数 | 1~10000 | % | 100 |
| P07.55 | 自动转矩提升系数 | 0~300 | % | 100 |
| P07.57 | 低速最小电流 | 0~300 | % | 50 |
| P07.58 | 静摩擦提升系数 | 0~10000 | % | 100 |
| P07.59 | 静摩擦提升时间 | 0.0~1000.0 | S | 0.0 |
| P07.71 | VF曲线-F1 | | Hz | 50.0 |
| P07.72 | VF曲线-F2 | | Hz | 50.0 |
| P07.73 | VF曲线-F3 | 0.0~3000.0 | Hz | 50.0 |
| P07.74 | VF曲线-F4 | | Hz | 50.0 |
| P07.75 | VF曲线-V0 | | V | 0 |
| P07.76 | VF曲线-V1 | 0~10000 | V | * |
| P07.77 | VF曲线-V2 | | V | * |
| P07.78 | VF曲线-V3 | | V | * |
| P07.79 | VF曲线-V4 | | V | * |
| P07.80 | 伺服环P | 0.00~100.00 | | 100 |
| 08:主轴定位 | | | | |
| P08.00 | 位置控制模式 | 0: 位置同步; 1: 速度同步 | | 0 |
| P08.02 | 位置1 | -999999.000~999999.000 | | 0.000 |
| P08.03 | 位置2 | -999999.000~999999.000 | | 0.000 |
| P08.04 | 位置3 | -999999.000~999999.000 | | 0.000 |
| P08.05 | 位置4 | -999999.000~999999.000 | | 0.000 |
| P08.06 | 位置5 | -999999.000~999999.000 | | 0.000 |
| P08.07 | 位置6 | -999999.000~999999.000 | | 0.000 |
| P08.08 | 位置7 | -999999.000~999999.000 | | 0.000 |
| P08.09 | 位置8 | -999999.000~999999.000 | | 0.000 |
| P08.15 | 强制回零请求 | 0~4294967295 单命令来源模式(P01.39=0); 0:无作用; 1:键盘; 2:通信; 3:S1; 4:S2; ... 17~32:P01.30的0~15位 | | 1 |
| P08.16 | 重复定位请求 | 多命令来源模式(P01.39=1); bit0:键盘; bit1:通信; bit2:S1; bit3:S2; ... bit16~bit31:P01.30的0~15位 | | 1 |
| P08.19 | 多段位置选择来源 | 0~11111111 个位: S1; 十位: S2; 百位: S3; ... | | 0 |
| P08.29 | 位置选择来源 | 0: 外部脉冲给定; 1: 通讯总线P08.02给定脉冲或速度模式定位 | | 0 |

| 参数号 | 功能 | 设定范围 | 单位 | 出厂值 |
|----------------|------------|---|------|-------|
| P08.32 | 定位相应速度和柔性 | 0~99999 | | 500 |
| P08.33 | 回零速度设定 | 0~4294967295 | | 2000 |
| P08.37 | 定位完成允许误差 | 0~99999 | | 0 |
| P08.90 | 位置控制状态字 | 位 名称 0 位置同步 1 定位完成 2 参考信号准备完成 3 速度限制 | | 0 |
| P08.92 | 位置给定值 | | | 0 |
| P08.93 | 位置反馈值 | | | 0 |
| 09:系统保护 | | | | |
| P09.00 | 输入缺相动作 | 0: 故障; 1: 报警; 2: 无效 | | 2 |
| P09.04 | 输出缺相检测 | 0: 无效; 1: 有效 | | 1 |
| P09.06 | ETR 选择 | 0: 无效; 1: 报警; 2: 故障 | | 2 |
| P09.49 | STO 显示选择 | 0: STO/STO1/STO2/STO3状态均不显示; 1: STO状态时显示报警; 2: STO状态时显示故障 | | 0 |
| 10:系统状态 | | | | |
| P10.05 | 软件版本号 | | | |
| P10.10 | 控制字 | 0~4294967295 | | |
| P10.11 | 设定值 | -65535.0~65535.0 | | |
| P10.15 | 当前状态 | 0~4294967295 | | |
| P10.16 | 故障状态字1 | 0~4294967295 | | |
| P10.17 | 故障状态字2 | 0~4294967295 | | |
| P10.18 | 报警状态字 | 0~4294967295 | | |
| P10.20 | 输出频率绝对值 | 0.0~65535.0 | Hz | |
| P10.21 | 输出频率 | -65535.0~65535.0 | Hz | |
| P10.22 | 输出电流 | 0.00~65535.00 | A | |
| P10.23 | 输出电压 | 0.0~65535.0 | V | |
| P10.24 | 输出转矩 | 0.000~65535.000 | N·m | |
| P10.25 | 直流电压 | 0.0~65535.0 | V | |
| P10.26 | 变频器温度 | 0~65535 | °C | |
| P10.27 | 变频器热载 | 0~65535 | % | |
| P10.28 | 电机热载 | 0~65535 | % | |
| P10.30 | 功率 | 0.000~65535.000 | kW | |
| P10.31 | 耗电量 | 0.000~4294967.295 | kW·h | |
| P10.40 | 上电小时数 | 0.000~4294967.295 | h | |
| P10.41 | 上电次数 | 0~4294967295 | | |
| P10.60 | 当前报警号 | 0~4294967295 | | |
| P10.61 | 当前故障号 | 0~4294967295 | | |
| P10.62 | 前一次故障号 | 0~4294967295 | | |
| P10.63 | 前两次故障号 | 0~4294967295 | | |
| P10.70 | S端子输入状态 | 0~4294967295 | | |
| P10.71 | A11端子输入值 | -65535.000~65535.000 | % | |
| P10.72 | A12端子输入值 | -65535.000~65535.000 | % | |
| P10.74 | Y端子输出状态 | 0~4294967295 | | |
| P10.75 | AO1端子输出值 | -65535.000~65535.000 | % | |
| P10.76 | AO2端子输出值 | -65535.000~65535.000 | % | |
| P10.78 | 脉冲输入频率 | 0.000~10000.000 | kHz | |
| P10.79 | 脉冲输出频率 | 0.000~10000.000 | kHz | |
| P10.80 | 编码器计数 | 0~4294967295 | | |
| P10.81 | 编码器速度 | -9999.000~9999.000 | Hz | |
| P10.82 | 编码器角度 | -50.00~50.00 | deg | |
| P10.90 | 设定值1 | -999999.000~999999.000 | % | |
| P10.91 | 设定值2 | -999999.000~999999.000 | % | |
| P10.92 | 设定值3 | -999999.000~999999.000 | % | |
| P10.98 | 显示值1 | -99999.000~99999.000 | | |
| P10.99 | 显示值2 | -99999.000~99999.000 | | |
| 11:故障记录 | | | | |
| P11.10 | 当前故障输出频率 | -999999.0~999999.0 | Hz | 0.0 |
| P11.11 | 当前故障输出电流 | -999999.00~999999.00 | A | 0.00 |
| P11.12 | 当前故障母线电压 | -999999.0~999999.0 | V | 0.0 |
| P11.13 | 当前故障变频器温度 | -999999~999999 | °C | 0 |
| P11.14 | 当前故障S端子状态 | -999999~999999 | | 0 |
| P11.15 | 当前故障Y端子状态 | -999999~999999 | | 0 |
| P11.16 | 当前故障累计上电时间 | 0.000~4294967.295 | h | 0.000 |
| P11.20 | 前一次故障输出频率 | -999999.0~999999.0 | Hz | 0.0 |
| P11.21 | 前一次故障输出电流 | -999999.00~999999.00 | A | 0.00 |
| P11.22 | 前一次故障母线 | | | |