

安川变频器 V1000

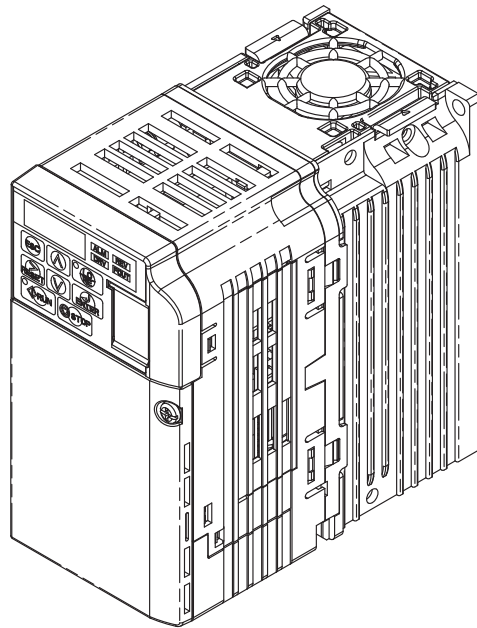
小型矢量控制

技术手册

型 号 CIMR-VB

容量范围 200V级（三相电源用）0.1~18.5kW
200V级（单相电源用）0.1~3.7kW
400V级（三相电源用）0.2~18.5kW

为了安全使用本产品，请务必阅读该使用说明书。
另外，请妥善保管该使用说明书，并将其交至最终用户手中。



使用前	1
安装	2
接线	3
基本操作和试运行	4
参数的详细内容	5
故障诊断及对策	6
定期检查和维护	7
外围机器和通信选购件	8
规格	A
参数一览表	B
MEMOBUS通信	C
国外标准的对应	D
客户设定内容记录表	E

Copyright © 2007 株式会社 安川電機
未经本公司的书面许可，严禁转载或复制本书的部分或全部内容。

目录

i.	前言和一般注意事项	11
i.1	使用前	12
	关于使用说明书	12
	关于本书中的标记	12
	关于本书中的术语、简称	12
	关于注册商标	12
i.2	安全注意事项	13
	与安全有关的标记说明	13
	安全注意事项	14
	警告标记的内容与位置	16
	关于保证	17
	简易目录	18
1.	使用前	19
1.1	安全注意事项	20
1.2	变频器型号和铭牌的确认	21
	铭牌	21
	变频器型号的查阅方法	22
1.3	变频器的型号和保护构造	23
1.4	各部分的名称	24
	柜内安装型 (IP20)	24
	封闭壁挂型 (NEMA Type1)	26
	正视图	27
2.	安装	29
2.1	安全注意事项	30
2.2	控制柜的设计和变频器的安装	32
	安装环境	32
	安装方向和安装空间的确认	32
	保护罩的拆卸 / 安装方法	34
	变频器外形图	34
	将柜内安装型 (IP20) 作为封闭壁挂型使用	36
3.	接线	39
3.1	安全注意事项	40
3.2	标准连接图	42
3.3	主回路连接图	45
	单相 200V 级 (CIMR-V□BA0001 ~ BA0012)	45
	三相 200V 级 (CIMR-V□2A0001 ~ 2A0069)	45
	三相 400V 级 (CIMR-V□4A0001 ~ 4A0038)	45
3.4	主回路端子排的排列	46
3.5	保护罩的拆卸 / 安装	48
	柜内安装型 (IP20)	48
	封闭壁挂型 (NEMA Type1)	49
3.6	主回路的接线	51
	主回路端子的功能	51

电线尺寸和紧固力矩	51
电机连接至主回路端子时的接线	54
3.7 控制回路的接线	56
控制回路端子的功能	56
带参数备份功能的拆装式端子排的排列	58
接线的步骤	59
3.8 输入输出信号的连接	61
共发射极模式与共集电极模式的切换	61
使用接点输出或光电耦合器输出时	62
3.9 A2 端子多功能模拟量输入的电压 / 电流输入的切换	63
A2 端子的切换	63
3.10 MEMOBUS 通信的终端电阻 ON/OFF 的切换	64
3.11 制动电阻器选购件	65
制动电阻器选购件的连接	65
3.12 与外部的联锁	67
变频器运行准备完毕 (READY)	67
3.13 接线检查表	68
4. 基本操作和试运行	71
4.1 安全注意事项	72
4.2 LED 操作器的说明	74
各部分的名称与功能	74
数字文字的对应表	75
关于 LED 指示灯显示	75
关于 LO/RE 指示灯和 RUN 指示灯	75
LED 操作器显示功能的层次结构	76
4.3 驱动模式和程序模式	77
LED 操作器显示画面的切换方法 (出厂设定)	77
参数设定值的变更	80
已变更参数的核对、设定 (校验模式)	81
LOCAL / REMOTE 的切换方法	81
通用设定模式下可设定的参数一览	82
4.4 运行前的步骤	83
流程图 A (通过最低限度的设定变更, 连接电机进行运行)	83
子流程图 A-1 (通过 V/f 控制来运行)	84
子流程图 A-2 (高性能、高精度地运行电机)	85
子流程图 A-3 (运行 PM 电机)	85
4.5 接通电源和显示状态的确认	86
接通电源和显示状态的确认	86
4.6 用途选择	87
1: 给水泵用参数	87
2: 传送带用参数	87
3: 给气、排气风机用参数	88
4: AHU (HVAC 风机) 用参数	88
5: 空气压缩机用参数	88
6: 卷扬机 (升降用) 用参数	89
将变频器用于升降机时的注意事项	90
7: 起重機 (平移) 用参数	91
8: 传送带用参数 2	91
4.7 自学习	92
自学习的种类	92
进行自学习前的注意事项	92
关于自学习中的故障显示	93
自学习的实施	94
自学习示例	95
自学习时设定的参数	96
4.8 空载状态下的试运行	98
空载状态下的试运行	98
4.9 实际负载试运行	99
实际负载试运行	99
4.10 用户参数设定值的确认和保存方法	100
用户参数设定值的保存 (o2-03)	100
参数的访问级 (A1-01)	100

密码 (A1-04、A1-05)	100
拷贝功能 (选购件)	101
4.11 试运行时的确认表	102
5. 参数的详细内容	103
5.1 A 环境设定	104
A1 环境设定模式	104
A2 常用参数设定模式	108
5.2 b 应用程序	109
b1 运行模式选择	109
b2 直流制动	116
b3 速度搜索	117
b4 定时功能	122
b5 PID 控制	123
b6 DWELL 功能	132
b8 节能控制	132
5.3 C 调谐 (调整)	134
C1 加减速时间	134
C2 S 字特性	137
C3 滑差补偿	137
C4 转矩补偿	139
C5 速度控制 (ASR: Automatic Speed Regulator)	140
C6 载波频率	141
5.4 d 指令	144
d1 频率指令	144
d2 频率上限、下限	145
d3 跳跃频率	146
d4 频率指令保持	147
d7 偏置频率	151
5.5 E 电机参数	152
E1 V/f 特性	152
E2 电机参数 (电机 1 的设定参数)	155
E3 电机 2 的 V/f 特性	157
E4 电机 2 的参数 (电机 2 的设定参数)	158
E5 PM 电机的参数	159
5.6 F 选购卡	162
F1 简易带 PG V/f 控制模式下的故障检出	162
F6、F7 通信选购卡的设定	163
CC-Link 通信用参数	164
MECHATROLINK 通信用参数	164
PROFIBUS-DP 通信用参数	164
CANopen 通信用参数	164
DeviceNet 通信用参数	164
5.7 H 端子功能选择	165
H1 多功能接点输入	165
H2 多功能接点输出	174
H3 多功能模拟量输入	182
H4 多功能模拟量输出	187
H5 MEMOBUS 通信	188
H6 脉冲序列输入输出	188
5.8 L 保护功能	190
L1 电机保护功能	190
L2 瞬时停电处理	194
L3 防止失速功能	198
L4 频率检出	204
L5 故障重试	206
L6 过转矩 / 转矩不足检出	207
L7 转矩极限	209
L8 硬件保护	210
5.9 n 特殊调整	215
n1 防止失调功能	215
n2 速度反馈检出控制功能	215
n3 高滑差制动 / 过励磁制动	216
n6 电机线间电阻在线调整	217

n8	PM 电机控制	218
5.10	o 操作器相关参数	221
o1	显示设定 / 选择	221
o2	多功能选择	222
o3	拷贝 / 读取功能	224
o4	维护时期	224
q	DriveWorksEZ 参数	226
r	DriveWorksEZ 连接参数	226
T	电机的自学习	226
5.11	U 监视	227
U1	状态监视	227
U2	故障跟踪	227
U3	故障记录	227
U4	维护监视	227
U5	应用程序监视	227
U6	控制监视	228
U8	DriveWorksEZ 用的用户监视	228
6.	故障诊断及对策	229
6.1	安全注意事项	230
6.2	试运行变频器时的调整指南	232
无 PG V/f 控制模式		232
无 PG 矢量控制模式		232
用于调整失调和振动的其它参数		233
6.3	变频器的警报及故障显示功能	234
警报及故障的种类		234
警报及故障显示一览		235
6.4	故障	238
故障显示、原因及对策		238
6.5	轻故障、警告	248
轻故障、警告的显示、原因及对策		248
6.6	操作故障	254
操作故障显示、原因及对策		254
6.7	自学习中发生的故障	257
自学习故障的显示、原因及对策		257
6.8	故障发生后变频器的再起启动方法	259
发生故障的同时变频器电源被切断时		259
故障发生后变频器电源未被切断时		259
故障跟踪的确认方法		259
故障复位		260
6.9	LED 操作器上无故障显示时的对策	261
无法设定参数		261
即使按操作器的 RUN 键或输入外部运行信号， 电机也不按照指令旋转		261
电机异常发热		262
无法选择旋转形自学习		263
低频运行时失调		263
降低电机额定电流的设定值时出现故障		263
在恒速运行中发生 ov (主回路过电压)		263
在加速及负载连接时电机停止		263
电机不加速或加速时间较长		263
电机转速超过频率指令值		264
速度控制精度较低		264
即使连接制动电阻选购件，电机的减速时间也较长		264
轻载时发生失调		264
在对垂直轴负载进行制动时滑落		265
起动变频器后，其它控制装置发生误动作、收音机有杂音		265
变频器运行时漏电断路器动作		265
电机旋转时机械产生振动		265
PID 输出故障		266
电机产生的转矩不足		266
变频器停止输出，但电机不完全停止		266
风扇起动时检出 ov (主回路过电压) / 电机失速		266
输出频率达不到指令频率		267

电机发出金属音	267
使用 PM 电机 / IPM 电机时, 电机速度不稳定	267
冷却风扇不旋转	267
7. 定期检查和维护	269
7.1 安全注意事项	270
7.2 定期检查	272
日常检查	272
定期检查	272
7.3 维护	274
部件更换标准	274
7.4 关于变频器冷却风扇	276
冷却风扇的更换方法	276
7.5 变频器的更换方法	279
可更换的部件	279
关于带参数备份功能的拆装式端子排	279
变频器的更换方法	279
8. 外围机器和通信选购件	283
8.1 安全注意事项	284
8.2 外围机器	285
8.3 与变频器外围机器的连接	287
8.4 与外围机器连接的方法和注意事项	288
接线用断路器 (MCCB) 或漏电断路器 (ELCB) 的连接	288
电磁接触器 (MC) 的连接	289
AC 电抗器或 DC 电抗器的连接	289
浪涌抑制器的连接	290
噪音滤波器的连接	290
保险丝	292
散热片外置配件	292
噪音滤波器的安装	292
在变频器输出侧安装热继电器	292
8.5 通信选购件	294
A. 规格	295
A.1 关于重载额定 (HD) 与轻载额定 (ND)	296
A.2 各种机型的规格 (单相 / 三相 200V 级)	297
A.3 各种机型的规格 (三相 400V 级)	298
A.4 通用规格	299
A.5 发热量	301
A.6 与变频器的降低额定值有关的数据	302
改变载波频率以降低额定值	302
改变环境温度以降低额定值	303
根据海拔高度降低额定值	303
B. 参数一览表	305
B.1 参数一览表的阅读方法	306
B.2 参数的种类	307
B.3 参数一览表	308
A: 环境设定	308
b: 应用程序	309
C: 调谐 (调整)	313
d: 指令	316
E: 电机参数	318
F: 选购件	321
H: 端子功能选择	323
L: 保护功能	330
n: 特殊调整	336
o: 操作器相关参数	338
q: DriveWorksEZ 预约范围	339
r: DriveWorksEZ 连接参数	339
T: 电机的自学习	340
U: 监视	341

B. 4	出厂设定值随控制模式的选择而变化的参数	347
B. 5	出厂设定值随 E1-03 (V/f 曲线) 而变化的参数	348
B. 6	出厂设定值随 o2-04 (变频器容量选择) 而变化的参数	349
B. 7	出厂设定值随 E5-01 (电机代码的选择: PM 用) 而变化的参数	353
	SMRA 系列 (SPM 电机)	353
	SSR1 系列 (IPM 电机)	354
C.	MEMOBUS 通信	361
C. 1	MEMOBUS 通信的构成	362
C. 2	通信规格	363
C. 3	与 PLC 进行通信的步骤	364
	通信电缆的连接	364
	多台连接时的接线图	364
	终端电阻的设定	365
C. 4	MEMOBUS 通信设定参数	366
	MEMOBUS 通信	366
C. 5	通过 MEMOBUS 通信运行变频器	369
	可通过 MEMOBUS 通信来执行的功能	369
	变频器的控制	369
C. 6	通信时机	370
	从主站发往从站的指令信息	370
	来自从站的响应信息	370
C. 7	信息格式	371
	信息的内容	371
	从站地址	371
	功能码	371
	数据	371
	故障检出	371
C. 8	指令 / 响应时的信息示例	373
	读取存储寄存器的内容	373
	回路测试	373
	向多个存储寄存器的写入	374
C. 9	MEMOBUS 数据一览	375
	指令数据	375
	监视数据	376
	广播式发送数据	381
	故障跟踪 / 故障记录的内容	381
	轻故障内容	382
C. 10	确定指令	383
	确定指令的种类	383
	替换旧产品时确定指令的设定	383
C. 11	故障代码	384
	MEMOBUS 通信的故障代码	384
	从站无响应	384
C. 12	自检	385
D.	国外标准的对应	387
D. 1	安全注意事项	388
D. 2	对应欧洲标准时的注意事项	390
	符合低电压指令的条件	390
	符合 EMC 指令的条件	394
D. 3	对应 UL 标准时的注意事项	399
	UL 标准的遵守	399
	电机的过载保护	404
D. 4	Instructions for UL and cUL	406
	Safety Precautions	406
	UL Standards	408
	UL Standards Compliance	408
	Drive Motor Overload Protection	413
D. 5	对应安全输入时的注意事项	415
	安全输入功能的概要	415
	安全输入的接线	415

E.	客户设定内容记录表.....	417
E.1	变频器和电机的信息.....	418
E.2	多功能输入输出端子的使用状态.....	419
E.3	参数设定内容.....	420
	索引.....	427
	改版履历.....	433

前言和一般注意事项

本章对与本产品相关的安全注意事项进行说明。如果不遵守这些注意事项，可能会导致死亡或重伤、并损坏本产品、相关机器及系统。因未遵守本使用说明书的内容而造成的伤害和设备损坏，本公司将不负任何责任。

i.1 使用前	12
i.2 安全注意事项	13

i.1 使用前

感谢您购买安川变频器 V1000。本使用说明书介绍了如何正确使用本产品。在使用（安装、接线、运行、维护、检查等）前，请务必认真阅读本使用说明书。另外，请在理解产品的安全注意事项后再使用该产品。

◆ 关于使用说明书

与本变频器有关的使用说明书如下所列。请根据需要选择使用。

	安川变频器 V1000 小型矢量控制 技术手册（本书） 资料编号：S1CPC710606017
	本书对该产品的安装、接线、操作步骤、功能、故障诊断、维护检查和参数的详情进行说明。 购买产品时，本书收录在同箱包装的 CD-ROM《Yaskawa AC Drive Manuals (TOMCC71060013)》中。 另外，还可以从本公司的产品、技术信息网站 www.yaskawa.com.cn 下载。
	安川变频器 V1000 小型矢量控制 快速使用指南 资料编号：T0CPC710606013
	购买产品时，该书与变频器同箱包装。 该书对使用该产品必须具备的基础知识—安装、接线进行说明。同时还对参数的基本设定、变频器的启动及调整方法进行说明。

◆ 关于本书中的标记

下面对本使用说明书中使用的标记进行说明。

（注）表示必须遵守的重要事项。另外还表示出现警报显示等不致于导致装置受损的轻微注意事项和补充事项。



对变频器所用术语进行说明。

◆ 关于本书中的术语、简称



变频器	安川变频器 V1000 小型矢量控制
PM 电机	同步电机（IPM 电机、SPM 电机的总称）
IPM 电机	安川电机 SSR1 系列
SPM 电机	安川电机 SMRA 系列
PG	脉冲发生器

◆ 关于注册商标

- CANopen 为 CAN in Automation (CiA) 的注册商标。
- CC-Link 为 CC-Link 协会的注册商标。
- DeviceNet 为 ODVA (Open DeviceNet Vendor Association, Inc) 的注册商标。
- PROFIBUS-DP 为 PROFIBUS International 的注册商标。
- MECHATROLINK-I/MECHATROLINK-II/MECHATROLINK-III 为 MECHATROLINK 协会 (MMA) 的注册商标。
- 除此之外，正文中记载的公司名称、产品名称为各公司的商标或注册商标。

i.2 安全注意事项

◆ 与安全有关的标记说明

一般注意事项

- 为了说明产品的细节部分，本说明书中的图解有时为卸下外罩或安全遮盖物的状态。运行本产品时，请务必按规定装好外罩或遮盖物，并按使用说明书的内容进行运行。
- 本使用说明书中的图示仅为代表例，可能会与您订购的产品有所不同。
- 由于产品改良或规格变更，以及为了提高使用说明书的便利性，本使用说明书可能会有所变更，恕不另行通知。
- 由于损坏或遗失而需要订购使用说明书时，请向本公司代理店或者封底上记载的离您最近的本公司销售处联系，并告知封面上的资料编号。

警告

在进行变频器的安装、接线、操作、检查前，请认真阅读本使用说明书。请遵照本使用说明书的内容和当地的标准安装变频器。

本使用说明书中使用了下列标记，表示该处是有关安全的重要内容。如果不遵守这些注意事项，可能会导致死亡或重伤、并损坏本产品、相关机器及系统。

危险

如果操作错误，极有可能会导致死亡或重伤。

警告

如果操作错误，可能会导致死亡或重伤。

注意

如果操作错误，可能会导致轻伤。

重要

如果操作错误，可能会损坏设备。

“危险”、“警告”、“注意”、“重要”在正文中也以下列形式进行了表述。

（例）

警告！ 为了防止触电
接线前请确认接线用断路器（MCCB）及电磁接触器（MC）已处于 OFF 状态。否则会有触电的危险。

◆ 安全注意事项

危险

请注意本使用说明书中有关安全的所有信息。

如果不遵守警告事项，可能会导致死亡或重伤，敬请注意。

因贵公司或贵公司客户未遵守本使用说明书的内容而造成的伤害和设备损坏，本公司将不负任何责任。

为了防止触电

请勿在电源接通的状态下进行接线作业。

否则会有触电的危险。

进行检查前，请切断所有设备的电源。即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

警告

关于机械重新启动时的安全措施

有些系统在通电时机械可能会突然动作，有导致死亡或重伤的危险。

在接通变频器电源前，请确认变频器、电机以及机械的周围没有人员。另外，请确认变频器的盖罩、联轴节、轴键以及机械已得到了切实保护。

使用 DriveWorksEZ 时，请注意以下几点。

变频器输入输出端子的功能会因设定而和出厂设定发生变化。试运行前，请通过 DriveWorksEZ，在原始程序中确认变频器的输入输出信号和内部顺控。如果疏于确认，可能会导致人身事故。

如果设定 DriveWorksEZ，则可通过变频器的 DRV 指示灯的闪烁来确认变频器中正在使用 DriveWorksEZ 程序。

为了防止触电

严禁改造变频器。

否则会有触电的危险。

如果贵公司或贵公司的客户对产品进行了改造，本公司将不负任何责任。

除指定的人员以外，其他人请勿进行维护、检查或部件更换。否则会有触电的危险。

安装、接线、修理、检查和部件更换请由熟悉变频器的安装、调整、修理的专人进行。

请勿在通电状态下拆下变频器的外罩或触摸印刷电路板。

否则会有触电的危险。

为了防止火灾

通电前，请确认变频器的额定电压与电源电压是否一致。

如果主回路电源电压使用有误，会有引发火灾的危险。

注意

为了防止受伤

搬运变频器时，请务必抓住壳体。

如果抓住前外罩搬运变频器，变频器主体会掉落，有导致受伤的危险。

重要**为了防止机器损坏**

操作变频器时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。

否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

在变频器输出电压的过程中，请勿切断电源。

否则会导致变频器损坏。

对变频器的任何部件都不能进行耐电压试验。

本装置使用了精密仪器，可能会因高电压而导致变频器损坏。

请勿运行已经损坏的机器。

否则会加速机器的损坏。

如果机器明显损坏或者有部件丢失，请勿连接或进行操作。

请遵照当地标准，进行分路、短接回路的保护。

如果分路、短接回路的保护措施不当，可能会导致变频器损坏。

本变频器适用短路电流低于 31,000A，最大电压为 AC240V（200V 级）和 AC440V（400V 级）的回路。

**运输、安装时的木质包装材料（包括木箱、胶合板、
货盘等）的消毒、除虫处理注意事项**

包装用木质材料需要进行消毒、除虫处理时，请务必采用熏蒸以外的方法。

例：热处理（材芯温度 56°C 或以上，处理 30 分钟或以上）


使用经过熏蒸处理的木质材料包装电气产品（单机或装载在机械等上的产品）时，该木质材料产生的气体和蒸汽会对电子部件造成致命的损伤。特别是卤素类消毒剂（氟、氯、溴、碘等）可能会导致电容器内部腐蚀。

另外，必须在包装前的材料阶段进行处理，而不是在包装后进行整体处理。

◆ 警告标记的内容与位置

本变频器在下列位置贴有使用时的警告标记。使用时，请务必遵守警告标记的内容。

危 险 有受伤、触电的危险。

-  ■ 安装、运行前请务必阅读使用说明书。
- 在通电状态下以及切断电源后5分钟以内，请勿拆卸前外罩。
- 使用400V级变频器时，必须确认电源的中性点已经接地。（符合CE标准）



◆ 关于保证

■ 保证期限

产品的保证期限以向贵公司或贵公司客户交货后一年以内，或出厂后 18 个月以内两者中先至时间为准。

■ 保证范围

故障诊断

故障诊断原则上由贵公司实施。

但是，应贵公司的要求本公司或本公司的服务网可以提供收费服务。

此时，根据与贵公司的商议结果，如果故障原因在本公司一方则免费服务。

故障修理

针对所发生的故障，需要进行修理及产品交换时，本公司可以派人免费上门服务。但是以下场合为收费服务。

- 由于贵公司及贵公司的客户等的不正确的保管及使用，过失或者设计等原因引起故障的场合。
- 本公司不了解的情况下，贵公司私自对本公司的产品进行改造引起故障的场合。
- 由于在本公司产品规格范围外使用，引起故障的场合。
- 自然灾害及火灾等造成故障的场合。
- 超过保证期限的场合。
- 更换消耗品及寿命到期的部件的场合。
- 因包装、熏蒸处理而导致的产品不良的场合。
- 客户使用 DriveWorksEZ 制定的程序导致动作不良或故障的场合。
- 其他非本公司责任的原因引起故障的场合。

上述服务仅限中国国内，本公司不受理在国外的故障诊断等。如果客户希望提供在国外的售后服务，请使用有偿的国外服务合同。

保证责任之外

因本公司产品的故障，给贵公司或贵公司的客户带来的不便以及造成非本公司产品的破损，无论是否在保证期限内，均不属于本公司的保证范围。

■ 关于本产品的适用

- 本产品不是为了用于系统或者在性命攸关的状况下所使用的器械而设计制造的。
- 需要将本产品使用于载人移动体、医疗、航空航天、核能、电力、海底中转通信用器械或者系统等特殊用途时，请垂询本公司的销售窗口。
- 本产品是在严格的质量管理下生产的，但是用于因本产品故障会造成重大事故或损失的设备时，请配置安全装置。

◆ 简易目录

如何简洁地设定参数	
<p>仅选择风机、泵、传送带等的用途，即可自动设定最佳参数。⇒ “用途选择 A1-06”（87 页）</p>	
如何运行容量高 1 级的电机	
<p>将本变频器用于风扇、泵等的递减转矩负载时，可将电机容量提高 1 个等级使用。 ⇒ “关于重载额定（HD）与轻载额定（ND）”（296 页）</p>	
如何更换变频器	
<p>可在变频器因故障而更换时，保留使用旧端子排，从而不必重新设定参数，节省变频器的更换时间。 ⇒ “变频器的更换方法”（279 页）</p>	
如何运行同步电机（IPM 电机、SPM 电机）	
<p>V1000 变频器对电机没有限制，除了感应电机（IM），还可驱动以往一直使用专用变频器的同步电机（IPMM、SPMM）。因此，通过变频器的通用化，亦可实现各种条件的通用化。 ⇒ “子流程图 A-3（运行 PM 电机）”（85 页）</p>	
如何进行自学习	
<p>运行电机时，自动调谐所需参数并进行设定。 ⇒ “试运行时的确认表”（102 页）</p>	
如何通过监视器来检查维护时期	
<p>可通过监视器来检查风扇、电容器的维护时期。 ⇒ “维护”（274 页）</p>	
变频器或电机的动作异常	
<ul style="list-style-type: none"> • LED 操作器上显示警报或故障时 ⇒ “变频器的警报及故障显示功能”（234 页） • LED 操作器上不显示警报或故障时 ⇒ “LED 操作器上无故障显示时的对策”（261 页） 	
如何了解国外标准的对应方法	
<ul style="list-style-type: none"> • 欧洲标准（CE 标记） ⇒ “对应欧洲标准时的注意事项”（390 页） • UL 标准 ⇒ “对应 UL 标准时的注意事项”（399 页） 	

使用前

本章对变频器到货时的确认事项及变频器各部分的名称和保护构造进行说明。

1.1 安全注意事项	20
1.2 变频器型号和铭牌的确认	21
1.3 变频器的型号和保护构造	23
1.4 各部分的名称	24

1.1 安全注意事项

注意

搬运变频器时，请务必抓住壳体。

如果抓住前外罩搬运变频器，变频器主体会掉落，有导致受伤的危险。

重要

操作变频器时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。

否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

与商用电源驱动电机相比，连接在 PWM 变频器上的电机在高温下运行，因此运行速度的范围可能会因电机冷却允许容量而受到限制。

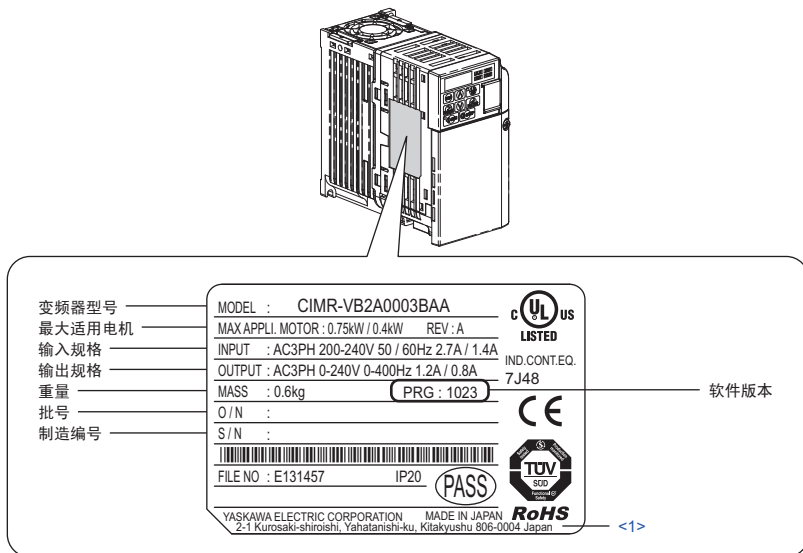
请事先确认使用电机的负载是否与变频器相符。

1.2 变频器型号和铭牌的确认

产品到货时：

- 请检查外观，确认变频器上是否有划伤或污垢。产品搬运时造成的损伤不属于本公司的保证范围。产品发生损伤时，请立即与运输公司联系。
- 请确认变频器的型号是否与订购的产品一致。型号请参阅变频器侧面铭牌上的“MODEL”栏。
- 如果发现产品有不良情况，请立即与您购买产品的代理店或本公司销售处联系。

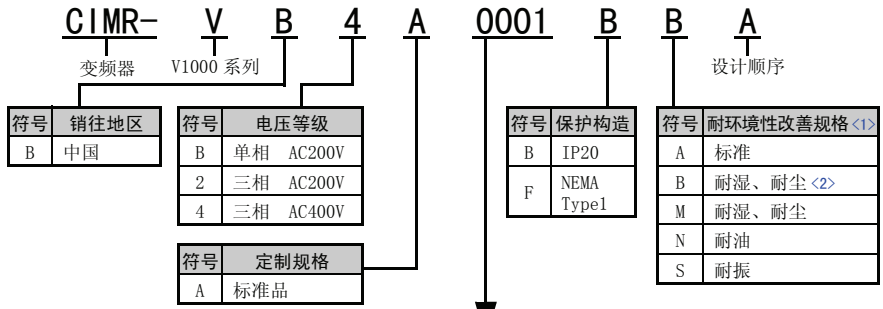
◆ 铭牌



<1> 最终制造责任方——安川电机总公司的住址。

图 1.1 变频器的铭牌

◆ 变频器型号的查阅方法



请参照表 1.A、表 1.B 和表 1.C。

■ 单相 200V 级

表 1.A 型号与规格 (单相 200V 级)

轻载额定 (ND) (C6-01 = 1)			重载额定 (HD) (C6-01 = 0)		
符号	最大适用 电机容量 kW	额定输出电流 A	符号	最大适用 电机容量 kW	额定输出电流 A
0001	0.2	1.2	0001	0.1	0.8
0002	0.4	1.9	0002	0.2	1.6
0003	0.75	3.3	0003	0.4	3
0006	1.1	6	0006	0.75	5
0010	2.2	9.6	0010	1.5	8
0012	3.0	12	0012	2.2	11
			0018	3.7	17.5

(注) CIMR-V□BA0018 不适用于轻载额定。

■ 三相 200V 级

表 1.B 型号与规格 (三相 200V 级)

轻载额定 (ND) (C6-01 = 1)			重载额定 (HD) (C6-01 = 0)		
符号	最大适用 电机容量 kW	额定输出电流 A	符号	最大适用 电机容量 kW	额定输出电流 A
0001	0.2	1.2	0001	0.1	0.8
0002	0.4	1.9	0002	0.2	1.6
0004	0.75	3.5	0004	0.4	3
0006	1.1	6	0006	0.75	5
0008	1.5	8.0	0008	1.1	6.9
0010	2.2	9.6	0010	1.5	8
0012	3.0	12	0012	2.2	11
0018	3.7	17.5	0018	3.0	14.0
0020	5.5	19.6	0020	3.7	17.5
0030	7.5	30	0030	5.5	25
0040	11	40	0040	7.5	33
0056	15	56	0056	11	47
0069	18.5	69	0069	15	60

■ 三相 400V 级

表 1.C 型号与规格 (三相 400V 级)

轻载额定 (ND) (C6-01 = 1)			重载额定 (HD) (C6-01 = 0)		
符号	最大适用 电机容量 kW	额定输出电流 A	符号	最大适用 电机容量 kW	额定输出电流 A
0001	0.4	1.2	0001	0.2	1.2
0002	0.75	2.1	0002	0.4	1.8
0004	1.5	4.1	0004	0.75	3.4
0005	2.2	5.4	0005	1.5	4.8
0007	3.0	6.9	0007	2.2	5.5
0009	3.7	8.8	0009	3.0	7.2
0011	5.5	11.1	0011	3.7	9.2
0018	7.5	17.5	0018	5.5	14.8
0023	11	23	0023	7.5	18
0031	15	31	0031	11	24
0038	18.5	38	0038	15	31

<1> 即使是耐环境性改善规格的变频器，也不能完全保证可以在这些环境中使用。

<2> 该规格适用于中国大陆地区所销售的机型 (CIMR-VB□A)。

(注) 1. 轻载额定 (ND) / 重载额定 (HD) (出厂设定为轻载额定 (ND)) 可通过参数 C6-01 选择设定。
2. 关于保护构造中“柜内安装型”与“封闭壁挂型”的差异，请参照“变频器的型号和保护构造”(23 页)。

1.3 变频器的型号和保护构造

根据电压等级和保护构造的不同，变频器的型号一览如下表所示。

表 1.1 变频器的型号和保护构造

电压等级	保护构造			
	柜内安装型 (IP20) CIMR-V□	柜内安装型 (IP00)	封闭壁挂型 (NEMA Type1) CIMR-V□	
单相 200V 级	BA0001B	-	<1>	
	BA0002B	-		
	BA0003B	-		
	BA0006B	-		
	BA0010B	-		
	BA0012B	-		
BA0018B	-			
三相 200V 级	2A0001B	-		
	2A0002B	-		
	2A0004B	-		
	2A0006B	-		
	2A0008B	-		
	2A0010B	-		
	2A0012B	-		
	2A0018B	-		
	2A0020B	-		
	-	-	2A0030F	
-	-	2A0040F		
-	<2>	2A0056F		
-	-	2A0069F		
三相 400V 级	4A0001B	-	<1>	
	4A0002B	-		
	4A0004B	-		
	4A0005B	-		
	4A0007B	-		
	4A0009B	-		
	4A0011B	-		
	-	-		4A0018F
	-	-		4A0023F
	-	<2>		4A0031F
-	-	4A0038F		

使用前

1



- 变频器根据保护构造的不同分为“柜内安装型 (IP20)”和“封闭壁挂型 (NEMA Type1)”。
- 柜内安装型：以安装在控制柜内部为前提的构造。变频器的前部带有保护构造，可避免人体与机器内部的充电部分接触。
- 封闭壁挂型：不装入控制柜内，而安装在一般厂房内墙壁上。将变频器和外围环境隔开。

(注) 按照表内 <1><2> 所述的机型及保护构造使用变频器时，请设定参数 L8-35 (装置安装方法选择)。详情请参照“[改变环境温度以降低额定值](#)”(303 页)。

<1> 该范围的标准机型为柜内安装型 (IP20)。作为封闭壁挂型使用时，请使用选购件的 NEMA1 套件。

<2> 该范围的标准机型为封闭壁挂型 (NEMA Type1)。作为柜内安装型使用时，请务必拆下上部和下部外罩。此时保护等级将变为 IP00。有关上部和下部外罩，请参照图 1.4。

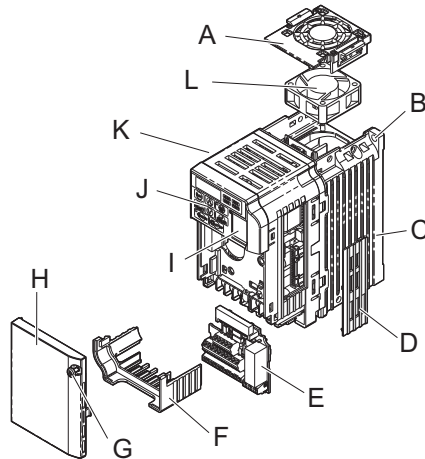
1.4 各部分的名称

本节对保护构造不同的变频器的各部分名称进行说明。

- (注) 1. 关于 LED 操作器操作部各部分的名称和功能的详细内容, 请参照“4.2 LED 操作器的说明”(74 页)。LED 操作器不能拆卸。
2. 根据机型, 有的变频器不带冷却风扇, 有的带 2 个冷却风扇。

◆ 柜内安装型 (IP20)

- 单相 AC200V CIMR-V□BA0001B ~ BA0003B
- 三相 AC200V CIMR-V□2A0001B ~ 2A0006B

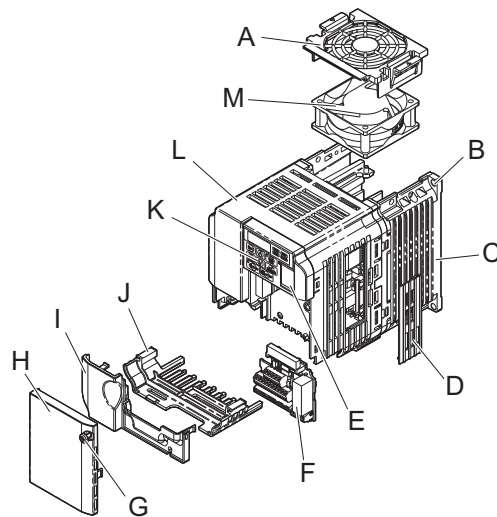


- | | |
|----------------------------------|----------------------|
| A - 风扇外罩 <1> | G - 安装螺丝 |
| B - 安装孔 | H - 前外罩 |
| C - 散热片 | I - 通信用接口 |
| D - 24V 控制电源单元接口外罩 | J - LED 操作器 (74 页) |
| E - 带参数备份功能的装卸式端子排
(56、279 页) | K - 壳体 |
| F - 下部外罩 | L - 冷却风扇 <1> (276 页) |

图 1.2 柜内安装型变频器各部分的名称 (CIMR-V□2A0006B)

- <1> 下列变频器不带冷却风扇和风扇外罩。
CIMR-V□BA0001B ~ BA0003B
CIMR-V□2A0001B ~ 2A0004B

- 单相 AC200V CIMR-V□BA0006B ~ BA0018B
- 三相 AC200V CIMR-V□2A0008B ~ 2A0020B
- 三相 AC400V CIMR-V□4A0001B ~ 4A0011B



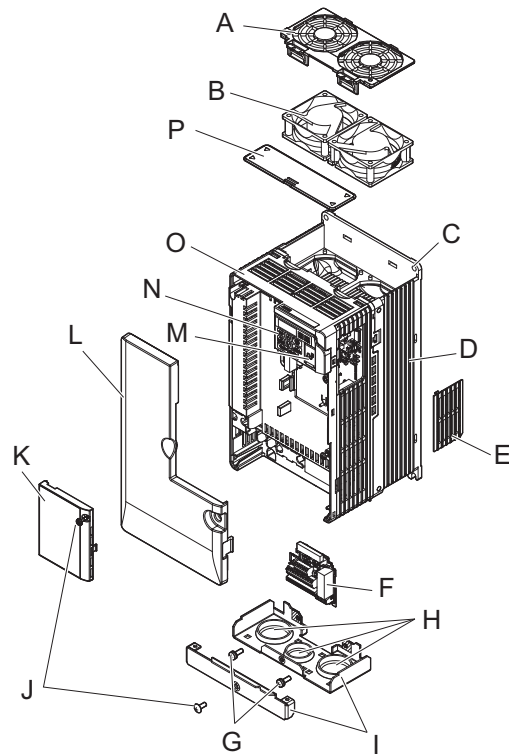
- | | |
|----------------------------------|----------------------|
| A - 风扇外罩 <1> | H - 前外罩 |
| B - 安装孔 | I - 端子外罩 |
| C - 散热片 | J - 下部外罩 |
| D - 24V 控制电源单元接口外罩 | K - LED 操作器 (74 页) |
| E - 通信用接口 | L - 壳体 |
| F - 带参数备份功能的装卸式端子排
(56、279 页) | M - 冷却风扇 <1> (276 页) |
| G - 安装螺丝 | |

图 1.3 柜内安装型变频器各部分的名称 (CIMR-V□2A0012B)

- <1> 下列变频器不带冷却风扇和风扇外罩。
 CIMR-V□BA0006B
 CIMR-V□4A0001B ~ 4A0004B
 CIMR-V□BA0018B 带 2 个冷却风扇。

◆ 封閉壁掛型 (NEMA Type1)

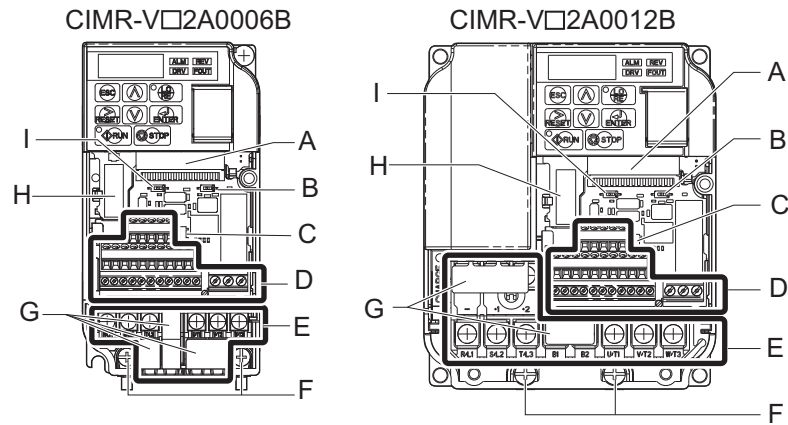
- 三相 AC200V CIMR-V□2A0030F ~ 2A0069F
- 三相 AC400V CIMR-V□4A0018F ~ 4A0038F



- | | |
|-------------------------------|--------------------|
| A - 風扇外罩 | I - 下部外罩 |
| B - 冷卻風扇 (276 頁) | J - 安裝螺絲 |
| C - 安裝孔 | K - 前外罩 |
| D - 散熱片 | L - 端子外罩 |
| E - 24V 控制電源單元接口外罩 | M - 通信用接口 |
| F - 帶參數備份功能的裝卸式端子排 (56、279 頁) | N - LED 操作器 (74 頁) |
| G - 下部外罩安裝螺絲 | O - 壳体 |
| H - 橡膠衬套 | P - 上部外罩 |

图 1.4 封閉壁掛型變頻器各部分的名稱 (CIMR-V□4A0018F)

◆ 正视图



- | | |
|----------------------------------|--------------------|
| A - 装卸式端子排插头 | F - 接地端子 |
| B - 拨动开关 S1 (63 页) | G - 防接线错误保护罩 |
| C - 拨动开关 S3 (61 页) | H - 选购卡接口 |
| D - 带参数备份功能的装卸式端子排
(56、279 页) | I - 拨动开关 S2 (64 页) |
| E - 主回路端子 (51 页) | |

图 1.5 变频器的正视图及各部分的名称

本章对变频器的安装环境和安装空间、外形图的种类等进行说明。

2.1 安全注意事项	30
2.2 控制柜的设计和变频器的安装	32

2.1 安全注意事项

警告

为了防止火灾

将变频器安装在封闭的柜内或机壳箱内时，请用冷却风扇或冷却空调等充分冷却，以使柜内安装型（IP20/IP00）变频器进气温度保持在 50℃ 或以下、封闭壁挂型（NEMA1）变频器进气温度保持在 40℃ 或以下。否则会导致过热或火灾。

注意

为了防止受伤

搬运变频器时，请务必抓住壳体。
如果抓住前外罩搬运变频器，变频器主体会掉落，有导致受伤的危险。

重要

为了防止机器损坏

进行安装作业时，请用布或纸等遮住变频器的上部，以防止钻孔时的金属屑、油、水等进入变频器内部。否则会导致变频器发生故障。

作业结束后，请拿掉这些布或纸。如果继续盖在上面，则会使通气性变差，导致变频器异常发热。

操作变频器时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。

否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

如果将多台变频器垂直安装在柜内，则可能很难进行冷却风扇的检查和更换。

请确保变频器上部留有足够的空间，以便更换冷却风扇。

电机低速运行时，冷却效果会下降，随着温度的升高，因过热而导致电机故障。

使用标准（通用）电机时，请务必降低低速域的电机转矩。需要在低速下保持 100% 转矩时，请考虑使用专用电机或矢量电机。

请勿超出额定转速的最大值而运行电机。

否则会导致电机损坏。

电机的速度控制范围因润滑方式和生产厂家而异。

在速度控制范围以外运行电机时，请向电机生产厂家咨询。

电机的接线距离超过 100 米时，请特别注意电机的绝缘耐压，或者使用相应的变频器专用电机。

否则会导致电机绝缘损坏。

对以往恒定速度运行的机械进行可变速运行时，可能会发生共振。

此时，在电机机架下安装防振橡胶或进行频率跳跃控制较为有效。

用变频器驱动时和用商用电源驱动时的转矩特性不同。

请确认要连接的机械的负载转矩特性。

潜水电机的额定电流比标准电机大。

在选择变频器容量时敬请注意。另外，电机和变频器间的接线距离较长时，电机的最大转矩将因电压降而减小，因此请用足够粗的电缆进行接线。

重要

变极电机的额定电流与标准电机不同。

请确认电机的最大电流，选择相应的变频器。请务必在电机停止后进行极数切换。如果在旋转中进行切换，则再生过电压或过电流保护回路将动作，电机自由运行停止。

驱动耐压防爆型电机时，需要将电机和变频器组合进行防爆检测。

驱动现有的防爆型电机时也相同。另外，由于变频器本体为非防爆构造，因此请安装于安全的场所。使用防爆电机时，请将 A1-02（控制模式的选择）设定为 0（无 PG V/f 控制）。

2.2 控制柜的设计和变频器的安装

本节对确保正确安装变频器所必须遵守的环境标准进行说明。

◆ 安装环境

为了充分发挥本变频器的性能，长期保持其功能，安装环境非常重要。请将变频器安装在下表所示的环境中。

表 2.1 安装环境

环境	条件
安装场所	室内
环境温度	封闭壁挂型 (IP20/NEMA Type1): $-10 \sim +40^{\circ}\text{C}$ 柜内安装型 (IP00): $-10 \sim +50^{\circ}\text{C}$ 无散热片型 (IP20/IP00): $-10 \sim +50^{\circ}\text{C}$ 全封闭防水型 (NEMA Type4X/IP66): $-10 \sim +40^{\circ}\text{C}$ • 为了提高机器的可靠性,请在温度不会急剧变化的场所使用变频器。 • 在控制柜等封闭的空间内使用时,请使用冷却风扇或冷却空调进行冷却,以避免内部温度超过条件温度。 • 请避免使变频器冻结。
湿度	95%RH 以下 请避免使变频器结露。
保存温度	$-20^{\circ}\text{C} \sim +60^{\circ}\text{C}$
环境	请将变频器安装在如下场所。 • 无油雾、腐蚀性气体、易燃性气体、尘埃等的场所 • 金属粉末、油、水等异物不会进入变频器内部的场所 (请勿将变频器安装在木材等易燃物的上面。) • 无放射性物质、易燃物的场所 • 无有害气体及液体的场所 • 盐蚀少的场所 • 无阳光直射的场所
海拔高度	1000m 或以下
耐振	$10 \sim 20\text{Hz}$ 时为 9.8m/s^2 $20 \sim 55\text{Hz}$ 时为 5.9m/s^2
安装方向	为了不使变频器的制冷效果降低,请务必进行纵向安装。

重要: 关于作业时防止异物进入
进行安装作业时,请用布或纸等遮住变频器的上部,以防止钻孔时的金属屑、油、水等进入变频器内部。作业结束后,请务必拿掉这些布或纸。如果继续盖在上面,则会使通气性变差,导致变频器异常发热。

重要: 请勿在变频器周围安装变压器等产生电磁波或干扰的设备。否则会导致变频器误动作。如需安装此类设备,应在其与变频器之间设置屏蔽板。

◆ 安装方向和安装空间的确认

为了不使变频器的冷却效果降低,请务必进行纵向安装。

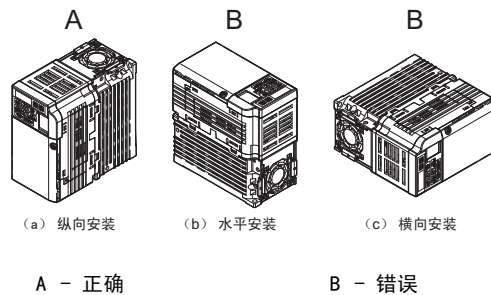


图 2.1 安装方向

■ 单机安装时

为了确保变频器冷却所需的通气空间及接线空间，请务必遵守图 2.2 中所示的安装条件。请将变频器背面紧贴墙壁安装，以使散热片周围的冷却风流动顺畅，确保冷却效果。

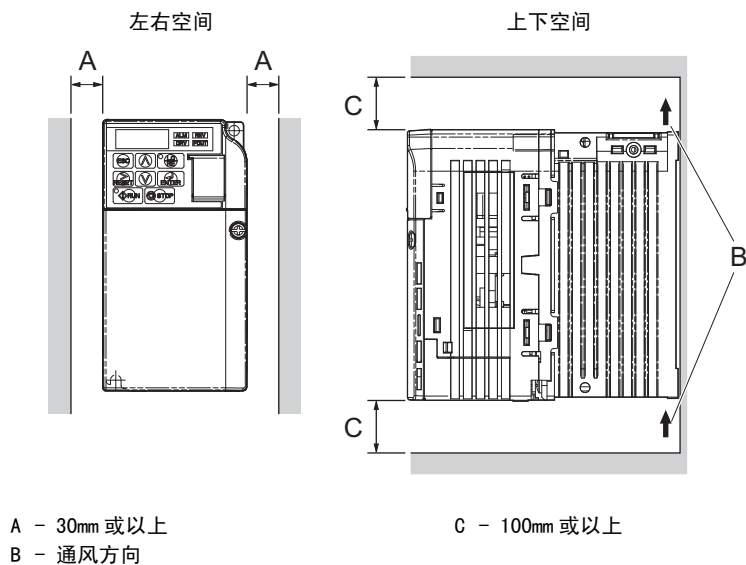


图 2.2 变频器的安装空间（单机）

（注）柜内安装型（IP20/IP00）和封闭壁挂型（NEMA Type1）所需的上下、左右空间均相同。

■ 并列安装多台变频器时

在控制柜内安装多台变频器时，请确保以下安装空间。并将参数 L8-35（装置安装方法选择）设定为 1（有效）。

详情请参照“L8-35 装置安装方法选择”（213 页）

请参照“改变环境温度以降低额定值”（303 页），同时设定温度降低额定值。

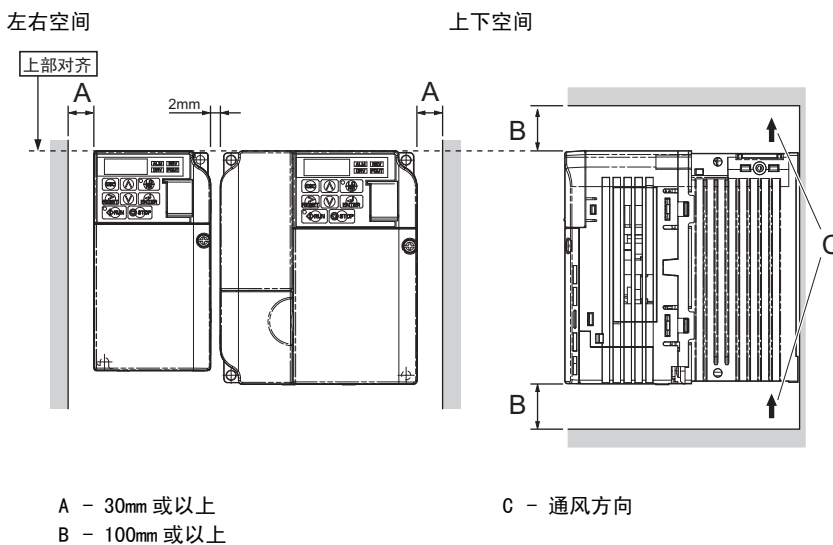


图 2.3 变频器的安装空间（并列）

（注）并列安装大小不同的变频器时，请对齐各变频器的上部位置再进行安装。否则，更换冷却风扇时将无法拆下风扇。

2.2 控制柜的设计和变频器的安装

重要：并列安装封闭壁挂型（NEMA Type1）变频器时，请如图 2.4 所示，拆下所有变频器的上部外罩。

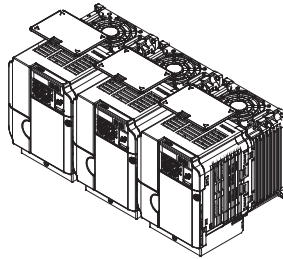


图 2.4 封闭壁挂型（NEMA Type1）的并列安装

◆ 保护罩的拆卸 / 安装方法

关于封闭壁挂型（NEMA Type1，无 EMC 滤波器）变频器保护罩的拆卸 / 安装方法，请参照“封闭壁挂型（NEMA Type1）”（49 页）。

◆ 变频器外形图

关于变频器外形图，请根据下表查找所需图纸。

表 2.2 外形图的种类

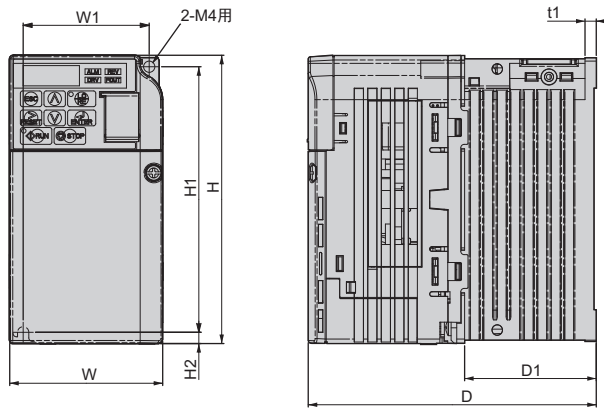
保护构造	变频器型号 CIMR-V□			参考页码
	单相 200V 级	三相 200V 级	三相 400V 级	
柜内安装型 (IP20)	B□0001B B□0002B B□0003B	2□0001B 2□0002B 2□0004B 2□0006B	-	35
	B□0006B B□0010B B□0012B B□0018B	2□0008B 2□0010B 2□0012B 2□0018B 2□0020B	4□0001B 4□0002B 4□0004B 4□0005B 4□0007B 4□0009B 4□0011B	35
封闭壁挂型 (NEMA Type1)	<1>	<1>	-	36
	<1>	<1>	<1>	37
	-	2□0030F 2□0040F 2□0056F 2□0069F	4□0018F 4□0023F 4□0031F 4□0038F	37

<1> 该范围的标准机型为柜内安装型（IP20）。
作为封闭壁挂型（NEMA Type1 规格）使用时，需要安装选购的 NEMA1 套件。
外形图为柜内安装型变频器上安装了 NEMA1 套件时的情形。

（注）关于变频器的发热量、冷却方式，请参照“各种机型的规格（单相 / 三相 200V 级）”（297 页）或“各种机型的规格（三相 400V 级）”（298 页）。

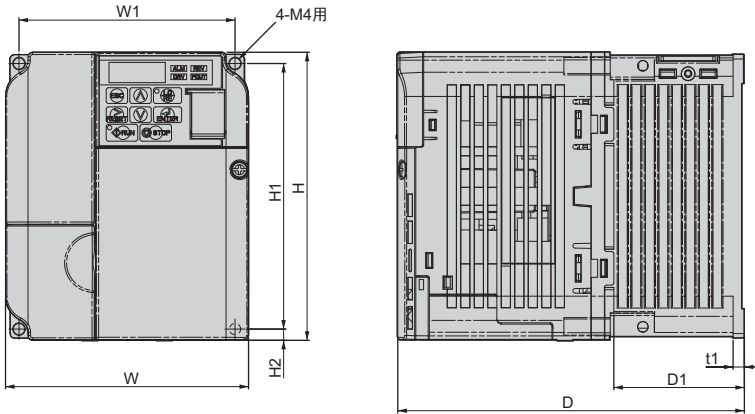
■ 柜内安装型 (IP20)

表 2.3 柜内安装型 (IP20)



电压等级	变频器型号 CIMR-V□	外形尺寸 (mm)								
		W1	H1	W	H	D	t1	H2	D1	毛重 (kg)
单相 200V 级	BA0001B	56	118	68	128	76	3	5	6.5	0.6
	BA0002B	56	118	68	128	76	3	5	6.5	0.6
	BA0003B	56	118	68	128	118	5	5	38.5	1.0
三相 200V 级	2A0001B	56	118	68	128	76	3	5	6.5	0.6
	2A0002B	56	118	68	128	76	3	5	6.5	0.6
	2A0004B	56	118	68	128	108	5	5	38.5	0.9
	2A0006B	56	118	68	128	128	5	5	58.5	1.1

表 2.4 柜内安装型 (IP20)

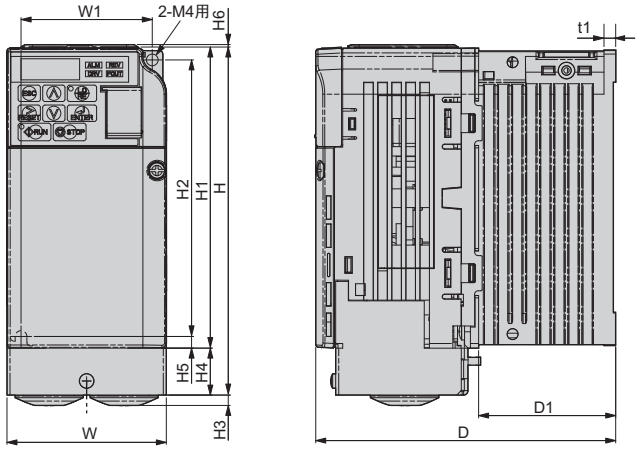


电压等级	变频器型号 CIMR-V□	外形尺寸 (mm)								
		W1	H1	W	H	D	t1	H2	D1	毛重 (kg)
单相 200V 级	BA0006B	96	118	108	128	137.5	5	5	58	1.7
	BA0010B	96	118	108	128	154	5	5	58	1.8
	BA0012B	128	118	140	128	163	5	5	65	2.4
	BA0018B	158	118	170	128	180	5	5	65	3.0
三相 200V 级	2A0008B	96	118	108	128	129	5	5	58	1.7
	2A0010B	96	118	108	128	129	5	5	58	1.7
	2A0012B	96	118	108	128	137.5	5	5	58	1.7
	2A0018B	128	118	140	128	143	5	5	65	2.4
三相 400V 级	2A0020B	128	118	140	128	143	5	5	65	2.4
	4A0001B	96	118	108	128	81	5	5	10	1.0
	4A0002B	96	118	108	128	99	5	5	28	1.2
	4A0004B	96	118	108	128	137.5	5	5	58	1.7
	4A0005B	96	118	108	128	154	5	5	58	1.7
	4A0007B	96	118	108	128	154	5	5	58	1.7
三相 400V 级	4A0009B	96	118	108	128	154	5	5	58	1.7
	4A0011B	128	118	140	128	143	5	5	65	2.4

◆ 将柜内安装型（IP20）作为封闭壁挂型使用

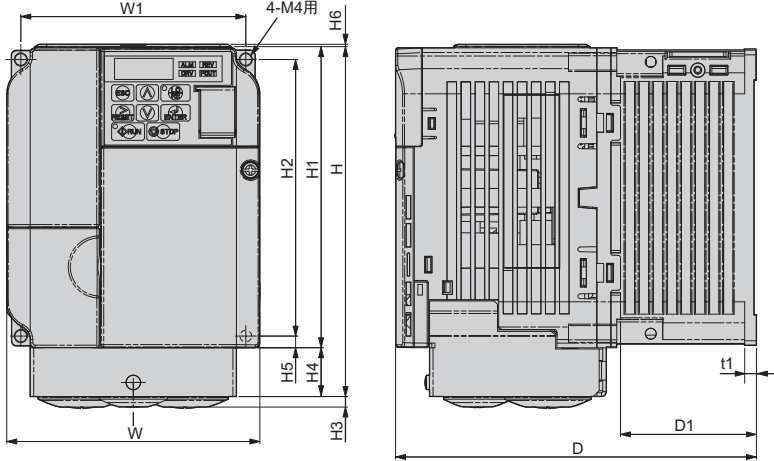
将柜内安装型（IP20）的标准变频器作为封闭壁挂型（NEMA Type1 规格）使用时，需要安装 NEMA1 套件（选购件）。表中的数值是在柜内安装型（IP20）上安装了 NEMA1 套件时的外形尺寸。

表 2.5 柜内安装型（IP20）上安装了 NEMA1 套件时



电压等级	变频器型号 CIMR-V□	NEMA1 套件型号	外形尺寸 (mm)												
			W1	H2	W	H1	D	t1	H5	D1	H	H4	H3	H6	毛重 (kg)
单相 200V 级	BA0001B	EZZ020564A	56	118	68	128	76	3	5	6.5	148	20	5	1.5	0.8
	BA0002B		56	118	68	128	76	3	5	6.5	148	20	5	1.5	0.8
	BA0003B	EZZ020564B	56	118	68	128	118	5	5	38.5	148	20	5	1.5	1.2
三相 200V 级	2A0001B	EZZ020564A	56	118	68	128	76	3	5	6.5	148	20	5	1.5	0.8
	2A0002B		56	118	68	128	76	3	5	6.5	148	20	5	1.5	0.8
	2A0004B		56	118	68	128	108	5	5	38.5	148	20	5	1.5	1.1
	2A0006B		56	118	68	128	128	5	5	58.5	148	20	5	1.5	1.3

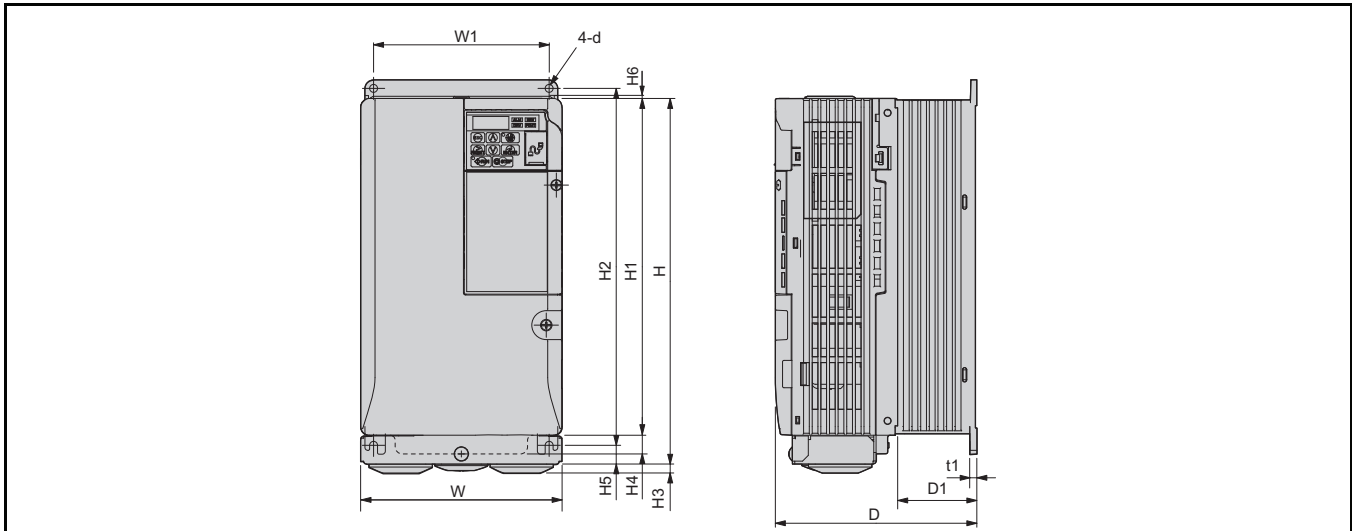
表 2.6 柜内安装型 (IP20) 上安装了 NEMA1 套件时



电压等级	变频器型号 CIMR-V□	NEMA1 套件型号	外形尺寸 (mm)												
			W1	H2	W	H1	D	t1	H5	D1	H	H4	H3	H6	毛重 (kg)
单相 200V 级	BA0006B	EZZ020564C	96	118	108	128	137.5	5	5	58	149	21	5	1.5	1.9
	BA0010B	EZZ020564D	96	118	108	128	154	5	5	58	149	21	5	1.5	2.0
	BA0012B	EZZ020564E	128	118	140	128	163	5	5	65	149	21	5	5	2.6
	BA0018B	EZZ020564F	158	118	170	128	180	5	5	65	166	38	5	5	3.3
三相 200V 级	2A0008B	EZZ020564G	96	118	108	128	129	5	5	58	149	21	5	1.5	1.9
	2A0010B		96	118	108	128	129	5	5	58	149	21	5	1.5	1.9
	2A0012B	EZZ020564C	96	118	108	128	137.5	5	5	58	149	21	5	1.5	1.9
	2A0018B	EZZ020564H	128	118	140	128	143	5	5	65	149	21	5	5	2.6
2A0020B	128		118	140	128	143	5	5	65	149	21	5	5	2.6	
三相 400V 级	4A0001B	EZZ020564G	96	118	108	128	81	5	5	10	149	21	5	1.5	1.2
	4A0002B		96	118	108	128	99	5	5	28	149	21	5	1.5	1.4
	4A0004B	EZZ020564C	96	118	108	128	137.5	5	5	58	149	21	5	1.5	1.9
	4A0005B	EZZ020564J	96	118	108	128	154	5	5	58	149	21	5	1.5	1.9
	4A0007B		96	118	108	128	154	5	5	58	149	21	5	1.5	1.9
	4A0009B		96	118	108	128	154	5	5	58	149	21	5	1.5	1.9
	4A0011B		EZZ020564H	128	118	140	128	143	5	5	65	149	21	5	5

■ 封闭壁挂型 (NEMA Type1)

表 2.7 封闭壁挂型 (NEMA Type1, 无 EMC 滤波器)



电压等级	变频器型号 CIMR-V□	外形尺寸 (mm)													
		W1	H1	W	H2	D	t1	H5	D1	H	H4	H3	H6	d	毛重 (kg)
三相 200V 级	2A0030F	122	234	140	248	140	5	13	55	254	13	6	1.5	M5 用	3.8
	2A0040F	122	234	140	248	140	5	13	55	254	13	6	1.5	M5 用	3.8
	2A0056F	160	270	180	284	163	5	13	75	290	15	6	1.5	M5 用	5.5
	2A0069F	192	320	220	336	187	5	22	78	350	15	7	1.5	M6 用	9.2
三相 400V 级	4A0018F	122	234	140	248	140	5	13	55	254	13	6	1.5	M5 用	3.8
	4A0023F	122	234	140	248	140	5	13	55	254	13	6	1.5	M5 用	3.8
	4A0031F	160	270	180	284	143	5	13	55	290	15	6	1.5	M5 用	5.2
	4A0038F	160	270	180	284	163	5	13	75	290	15	6	1.5	M5 用	5.5

本章对电源、电机及控制回路的接线进行说明。

3.1 安全注意事项	40
3.2 标准连接图	42
3.3 主回路连接图	45
3.4 主回路端子排的排列	46
3.5 保护罩的拆卸 / 安装	48
3.6 主回路的接线	51
3.7 控制回路的接线	56
3.8 输入输出信号的连接	61
3.9 A2 端子多功能模拟量输入的电压 / 电流输入的切换	63
3.10 MEMOBUS 通信的终端电阻 ON/OFF 的切换	64
3.11 制动电阻器选购件	65
3.12 与外部的联锁	67
3.13 接线检查表	68

3.1 安全注意事项

危险

为了防止触电

请勿在电源接通的状态下进行接线作业。

否则会有触电的危险。

警告

为了防止触电

请勿在拆下变频器外罩的状态下运行。

否则会有触电的危险。

为了说明产品的细节部分，本说明书中的图解有时为卸下外罩或安全遮盖物的状态。请务必在安装有规定的外罩或遮盖物的状态下，遵照使用说明书运行变频器。

请务必将电机侧的接地端子接地。

否则会因与电机机壳的接触而导致触电或火灾。

穿着宽松的衣服或佩戴着饰品，以及没有用护目镜等保护眼睛时，请勿进行有关变频器的作业。

否则会有触电或受伤的危险。

进行变频器的维护检查、部件更换等作业前，请摘下手表、戒指等金属物品。请尽量不要穿宽松的衣服，并用护目镜等保护眼睛。

请勿在通电状态下拆下变频器的外罩或触摸印刷电路板。

否则会有触电的危险。

非专业人员请勿进行维护、检查或部件更换。

否则会有触电的危险。

安装、接线、修理、检查和部件更换请由熟悉变频器的安装、调整、修理的专人进行。

在进行变频器端子的接线之前，请切断所有机器的电源。

即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

为了防止火灾

请按指定的力矩来紧固端子螺丝。

主回路电线的连接处如果松动，可能会因电线连接处的过热而引发火灾。

请勿使易燃物紧密接触变频器或将易燃物附带在变频器上。

否则会有引发火灾的危险。

请将变频器安装在金属等阻燃物体上。

主回路电源请勿使用错误的电压。

否则会有引发火灾的危险。

通电前，请确认变频器的额定电压与电源电压是否一致。

使用制动电阻器时，请在变频器和制动电阻器之间连接热继电器。

如果不使用热继电器进行保护，可能会因制动晶体管故障而引发火灾。

请设计利用热继电器的跳闸接点来切断变频器电源的回路。

注意

为了防止受伤

请勿抓住前外罩搬运变频器。

如果仅抓住前外罩，则会使主体掉落，有导致受伤的危险。

重要

操作变频器时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。

否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

在变频器输出电压的过程中，请勿切断电机的电源。

否则会导致变频器损坏。

控制回路接线时，请勿使用屏蔽线以外的电缆。

否则会导致变频器动作异常。

请使用双股绞合屏蔽线，并将屏蔽层连接到变频器的接地端子上接地。

非专业人员请勿接线。

否则会导致变频器或制动选购件的回路损坏。在将制动选购件连接到变频器之前，请仔细阅读《安川变频器选购件 制动单元、制动电阻器单元使用说明书》（TOBP C720600 00）。

请勿更改变频器的回路。

否则会导致变频器损坏。

因此而造成的修理，不在本公司的保证范围内。

请绝对不要自行改造变频器。

如果贵公司或贵公司的客户对产品进行了改造，本公司将不负任何责任。

变频器和其它机器的接线完毕后，请确认所有的接线是否正确。

否则会导致变频器损坏。

3.2 标准连接图

请按照图 3.1 所示对变频器进行相互接线。通过 LED 操作器运行变频器时，仅进行主回路接线即可运行电机。运行方法请参照“4 章 基本操作和试运行”（71 页）。

重要： 如果分路、短接回路的保护措施不当，可能会导致变频器损坏。请遵照各国相关规定，进行分路、短接回路的保护。本变频器适用短路电流在 31,000A 或以下，最大电压为 AC240V（200V 级）和 AC480V（400V 级）的回路。

重要： 接线距离超过 100 米时，请特别注意电机的绝缘电压，或者使用变频器专用电机。否则会导致电机绝缘损坏。

重要： 请利用拨动开关 S3 来正确设定共发射极模式 / 共集电极模式（内部电源 / 外部电源）。设定不当会导致变频器损坏。详情请参照“输入输出信号的连接”（61 页）。

重要： 请勿将控制回路 AC 端子通过壳体接地。否则会导致变频器控制回路误动作。

重要： 多功能接点输出端子的最小负载为 10mA（参考值）。10mA 或以下的回路请使用光电耦合器输出（P1、P2、PC）。否则即使多功能接点动作，可能也无电流流通。

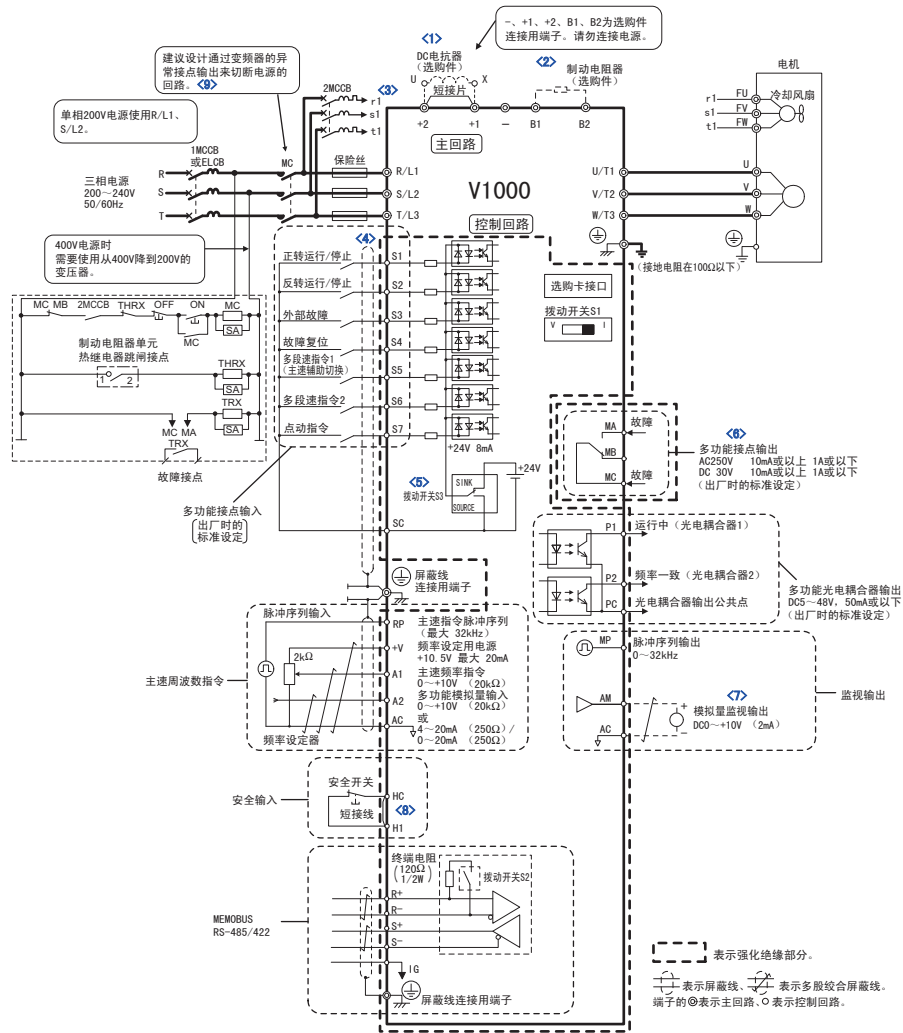


图 3.1 变频器的标准连接图（例：200V 级）

- <1> 安装 DC 电抗器（选配件）时，请务必拆下 +1、+2 端子间的短接片。
- <2> 请务必接入通过过热保护用制动电阻器的接点来关闭主回路输入侧电磁接触器（MC）的顺控器。
- <3> 为自冷电机时，无需对冷却风扇电机进行接线。
- <4> 以下给出了顺控输入信号（S1 ~ S7）根据无电压接点或 NPN 晶体管进行顺控连接时的示例。出厂设定：共发射极模式（0V 公共点）
- <5> 本变频器在共发射极模式下只能使用内部电源（+24V）。另外，共集电极模式下只能使用外部电源。详细内容请参照“3.8 输入输出信号的连接”（61 页）。
- <6> 最小负载：DC5V, 10mA（参考值）
- <7> 监视输出为模拟量频率表、电流表、电压表、功率表等指示表专用的输出。不能用于反馈控制等控制类操作。
- <8> 通过外部安全开关停止时，请务必拆下 HC-H1 间的短接线。
- <9> 使用故障重试功能时，如果将 L5-02（故障重试中的故障接点输出动作选择）设定为 1（故障重试中输出故障接点）来使用，则将在故障重试中输出故障信号，同时电源将被切断。使用切断回路时，敬请注意。
L5-02 的出厂设定为 0（故障重试中不输出故障接点）。

接线

3

3.2 标准连接图

警告！关于机械重新启动时的安全措施

设定 3 线制顺控时，请在正确设定多功能输入端子的参数（图 3.2 中 H1-05 = 0: S5 端子）后，再进行控制回路的接线作业。如果设定步骤错误，则可能会因机械突然起动而导致人身事故。

警告！关于机械重新启动时的安全措施

请对运行 / 停止回路和安全回路正确进行接线，并确认变频器通电后机械处于正常状态。如果接线错误，可能会因机械突然起动而导致人身事故。设定 3 线制顺控时，可能会因控制回路端子瞬间闭合而导致变频器起动。

警告！通过电源的 ON/OFF 运行变频器时

在参数保持初始设定（2 线制顺控）的情况下，如果进行 3 线制顺控的接线和参数的变更（将 H1-01 ~ H1-07 设定为 0），则在接通电源的同时，电机反转运行。为了避免这种情况的发生，可通过 b1-17（电源 ON / OFF 时的运行选择）禁止电源一接通电机即运行。如果将 b1-17 设定为 1（许可），则允许通过电源 ON/OFF 运行。

警告！执行按用途选择功能（A1-06 ≠ 0），变频器输入输出端子的功能会相应改变，敬请注意。

图 3.2 为“3 线制顺控”的接线示例。

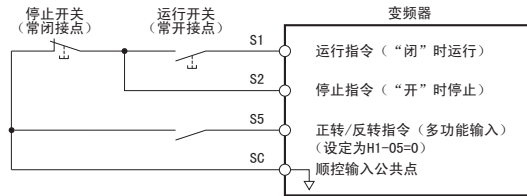


图 3.2 3 线制顺控

3.3 主回路连接图

变频器的标准连接图请参照图 3.3 和图 3.4。连接方式根据变频器容量而异。控制电源由主回路直流电源通过内部供给。

重要：请勿将直流电源输入端子“-”用作接地端子。该端子为高电位端子，如果接线错误，可能会导致变频器损坏。

◆ 单相 200V 级 (CIMR-V□BA0001 ~ BA0012)

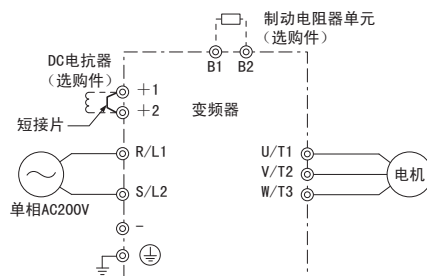


图 3.3 主回路端子的连接

重要：在单相电源输入型的变频器中，严禁对 T/L3 端子接线。否则会导致变频器损坏。

◆ 三相 200V 级 (CIMR-V□2A0001 ~ 2A0069) 三相 400V 级 (CIMR-V□4A0001 ~ 4A0038)

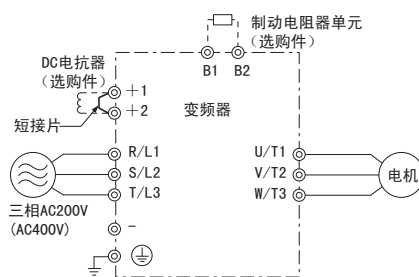


图 3.4 主回路端子的连接

3.4 主回路端子排的排列

主回路端子排排列位置如下所示。

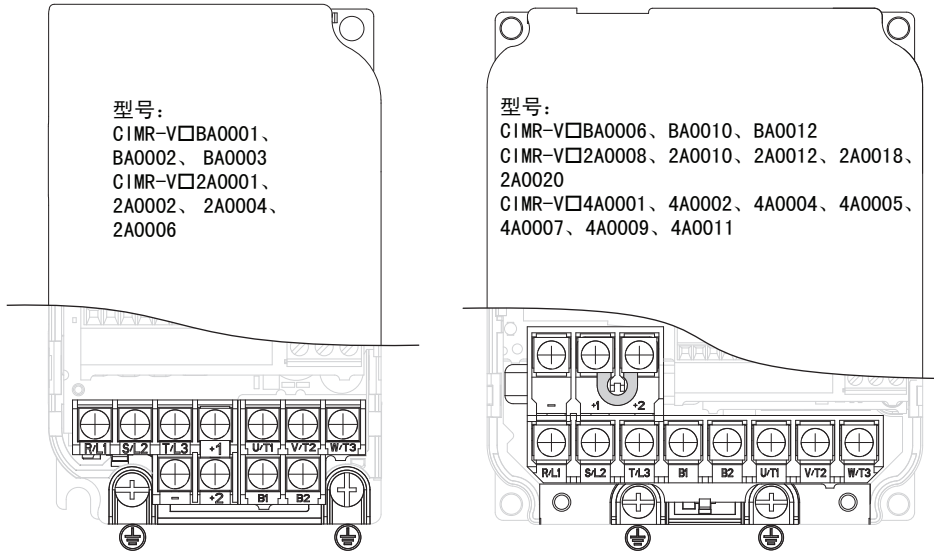


图 3.5 主回路端子排的排列

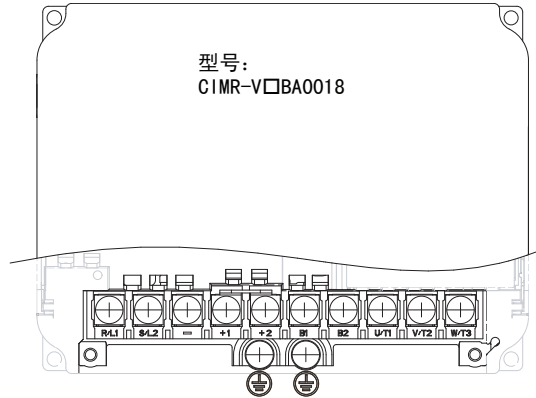


图 3.6 主回路端子排的排列

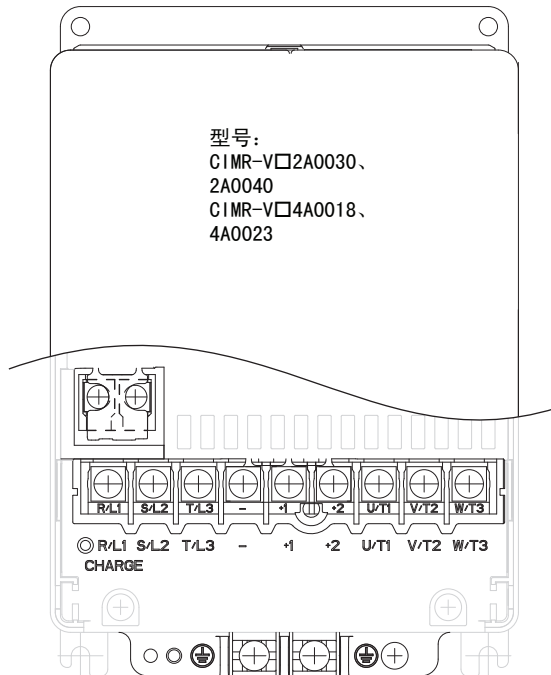


图 3.7 主回路端子排的排列

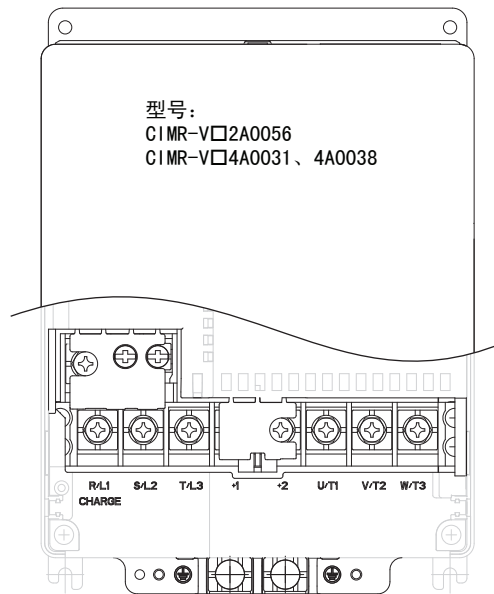


图 3.8 主回路端子排的排列

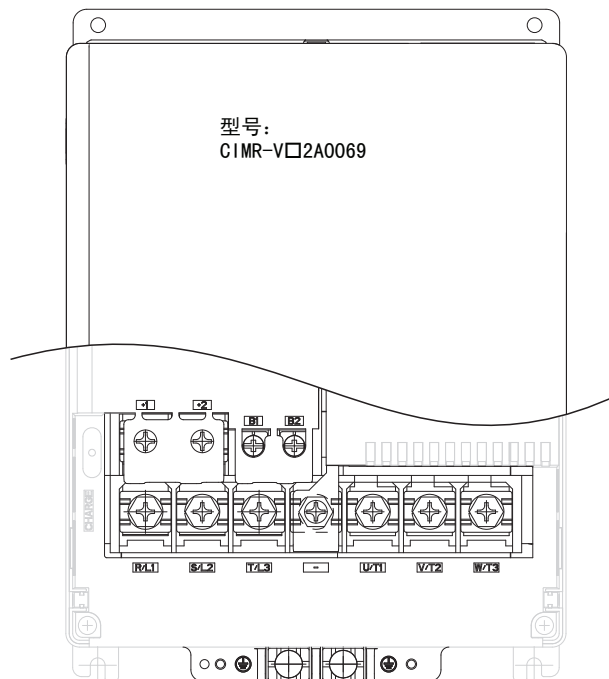


图 3.9 主回路端子排的排列

3.5 保护罩的拆卸 / 安装

接线前，请按照以下步骤拆下变频器保护罩，接线完毕后再将其装上。

◆ 柜内安装型（IP20）

■ 拆卸方法

1. 旋松前外罩的安装螺丝，拆下前外罩。

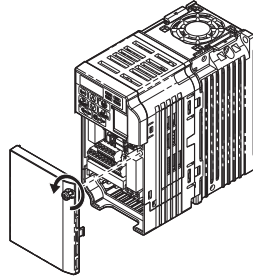


图 3.10 前外罩的拆卸方法（柜内安装型：IP20）

2. 朝内侧按下部外罩的左右卡爪，同时朝身体方向拉出，将其拆下。

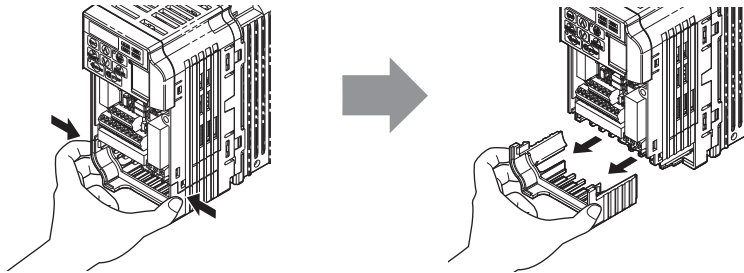


图 3.11 下部外罩的拆卸方法（柜内安装型：IP20）

■ 安装方法

接线完毕后，将保护罩装回原来的位置。在此之前，在变频器和其它机器的接线结束后，请确认所有的接线是否正确。

合上外罩时，请注意不要对电线施加过大的压力。

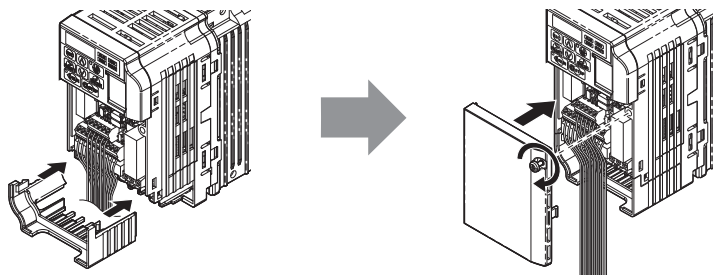


图 3.12 保护罩的安装方法（柜内安装型：IP20）

◆ 封闭壁挂型（NEMA Type1）

将封闭壁挂型（NEMA Type1）的变频器作为柜内安装型（IP20/IP00）使用时，请务必拆去上部保护罩。或者选择装置安装方法选择（L8-35）。详情请参照“[改变环境温度以降低额定值](#)”（303页）。

■ 上部外罩的拆卸方法

拆卸时请将一字螺丝刀插入上部外罩的螺丝刀插孔，按箭头方向向上拆下保护罩。

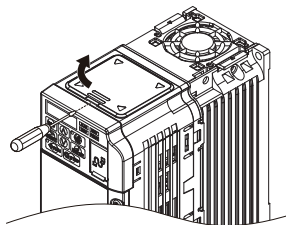


图 3.13 上部外罩的拆卸

■ 上部外罩的安装方法

请将上部外罩内面的钩爪插入变频器上方的钩爪用孔中，使中央部分拱起，再完全插入左右钩爪，直到听到“咔嚓”一声。

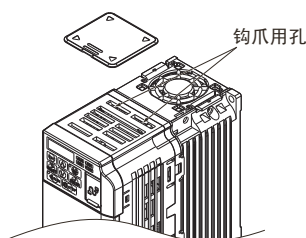


图 3.14 上部外罩的安装

■ 拆卸方法

1. 旋松前外罩的安装螺丝，拆下前外罩。

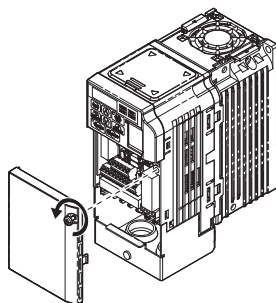


图 3.15 前外罩的拆卸方法（封闭壁挂型：NEMA Type1）

2. 旋松下部外罩 B 的安装螺丝，拆下下部外罩 B。

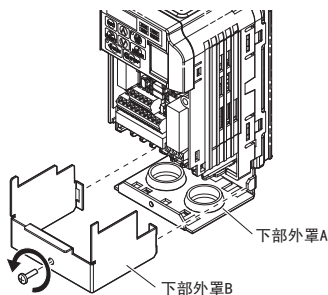


图 3.16 下部外罩的拆卸方法（封闭壁挂型：NEMA Type1）

3. 旋松下部外罩 A 的安装螺丝（2 个），拆下下部外罩 A。

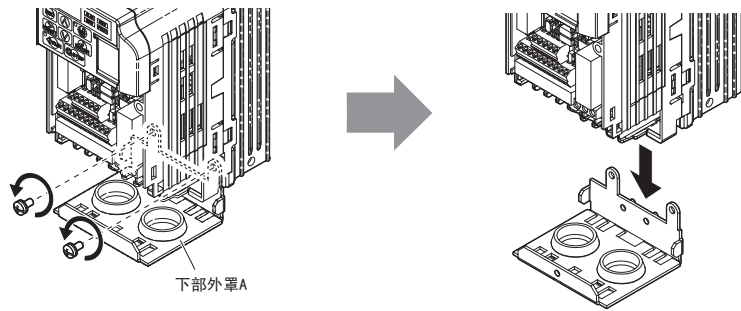


图 3.17 下部外罩的拆卸方法（封闭壁挂型：NEMA Type1）

■ 安装方法

接线完毕后，将保护罩装回原来的位置。变频器和其它机器的接线完毕后，请确认所有的接线是否正确。盖上外罩时，必须确保电线 / 信号线伸出接线孔（橡胶衬套）外。

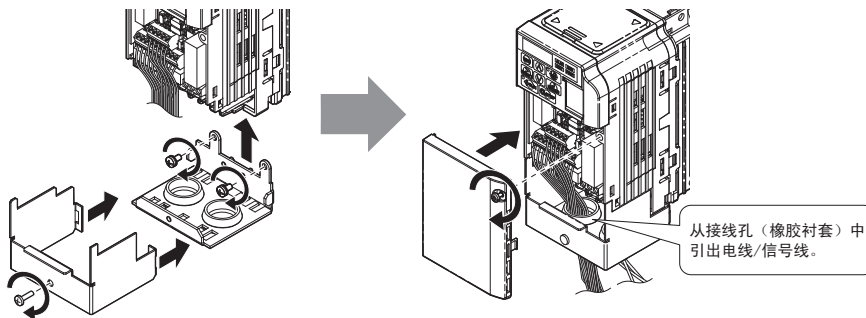


图 3.18 保护罩的安装方法（封闭壁挂型：NEMA Type1）

3.6 主回路的接线

为了安全而正确地对变频器的主回路进行接线，下面对主回路的功能、规格以及接线方法进行说明。

重要：请勿对变频器接线电缆的线头进行焊接处理。经焊接处理的电缆时间久了会松动。否则会因端子接触不良而导致变频器误动作。

◆ 主回路端子的功能

表 3.1 主回路端子的功能

端子符号	端子名称	功能	参考页码
R/L1	主回路电源输入	是连接商用电源的端子。 对于单相 200V 输入的变频器，仅使用 R/L1、S/L2 端子。（对 T/L3 端子不作任何连接。）	43
S/L2			
T/L3			
U/T1	变频器输出	是连接电机的端子。	43
V/T2			
W/T3			
B1	制动电阻器连接	是连接制动电阻器或制动电阻器单元的端子。	65
B2			
+1	DC 电抗器连接	是连接 DC 电抗器的端子。连接时，请拆下 +1、+2 间的短接片。	289
+2			
+1	直流电源输入	是直流电源输入用端子。 (注) 直流电源输入端子 (+1、-) 不符合欧洲标准 /UL 标准。	-
-			
⊕ (2个)	接地	是接地用端子。 200V 级：接地电阻 100Ω 或以下 400V 级：接地电阻 10Ω 或以下	54

◆ 电线尺寸和紧固力矩

请从表 3.3 ~ 表 3.5 中选择主回路接线所用的电线及压接端子。

- (注) 1. 主回路用的推荐电线尺寸是连续最高允许温度为 75℃ 的 600V 2 种乙烯绝缘电线。该电线可在环境温度为 30℃ 或以下，接线距离为 100m 或以下以及额定电流值下使用。
2. +1、+2、-、B1、B2 端子为连接 DC 电抗器和制动电阻器等选购件所用的端子。请勿用于选购件以外的连接。

- 确定电线尺寸时，请考虑电线的电压降。

通常，选择电线尺寸时，请使电压降保持在额定电压的 2% 以内。可能有电压降时，请根据电缆长度增大电线尺寸。线间电压降可由下式求出：

$$\text{线间电压降 (V)} = \sqrt{3} \times \text{电线电阻 (\Omega/km)} \times \text{接线距离 (m)} \times \text{电流 (A)} \times 10^{-3}$$

- 连接制动单元时，请使用端子 B1 和 B2。
- 关于连接制动电阻器单元、制动单元时的电线尺寸等，请参照《安川变频器选购件 制动单元、制动电阻器单元使用说明书》(TOBP C720600 00)。
- 对应 UL 标准时，请参照“D.3 对应 UL 标准时的注意事项”(399 页)。

■ 单相 200V 级

表 3.2 电线尺寸和紧固力矩 (单相 200V 级)

变频器型号 CIMR-V□	端子符号	中国及欧洲规格 <1>		日本规格 <2>		美国规格 <3>		端子螺丝规格	紧固力矩 N·m (lb.in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线尺寸 AWG, kcmil		
BA0001 BA0002 BA0003	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	14	18 ~ 14	M3.5	0.8 ~ 1.0 (7.1 ~ 8.9)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	14	18 ~ 14		
	-、+1、+2	-	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	-	18 ~ 14		
	B1、B2	-	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	-	18 ~ 14		
	⊕	2.5	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	14	18 ~ 14		
BA0006	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	12	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
BA0010	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		

3.6 主回路的接线

变频器型号 CIMR-V□	端子符号	中国及欧洲规格 <1>		日本规格 <2>		美国规格 <3>		端子螺丝 规格	紧固力矩 N·m (lb. in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线 尺寸 AWG, kcmil		
BA0012	R/L1、S/L2、T/L3	4	2.5 ~ 6	5.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
BA0018	⊕	4	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10	M5	2.3 ~ 2.5 (20.4 ~ 22.1)
	R/L1、S/L2、T/L3	6	4 ~ 10	8	3.5 ~ 8	8	12 ~ 8		
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	4 ~ 10	3.5	3.5 ~ 8	10	12 ~ 8		
	-、+1、+2	-	4 ~ 10	8	3.5 ~ 8	-	12 ~ 8		
BA0018	B1、B2	-	4 ~ 10	3.5	3.5 ~ 8	-	12 ~ 8	M5	2.0 ~ 2.5 (17.7 ~ 22.1)
	⊕	6	4 ~ 10	5.5	3.5 ~ 8	8	12 ~ 8		

<1> 主要用于在中国及欧洲使用时的电线选择。

<2> 主要用于在日本及中国大陆除外的亚洲地区使用时的电线选择。

<3> 主要用于在美国使用时的电线选择。

■ 三相 200V 级

表 3.3 电线尺寸和紧固力矩 (三相 200V 级)

变频器型号 CIMR-V□	端子符号	中国及欧洲规格 <1>		日本规格 <2>		美国规格 <3>		端子螺丝 规格	紧固力矩 N·m (lb. in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线 尺寸 AWG, kcmil		
2A0001 2A0002 2A0004 2A0006	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	14	18 ~ 14	M3.5	0.8 ~ 1.0 (7.1 ~ 8.9)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	14	18 ~ 14		
	-、+1、+2	-	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	-	18 ~ 14		
	B1、B2	-	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	-	18 ~ 14		
2A0008 2A0010	⊕	2.5	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	14	18 ~ 14	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
2A0012	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	12	14 ~ 10		
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
2A0018	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
	R/L1、S/L2、T/L3	4	2.5 ~ 6	5.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
2A0020	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	5.5	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	4	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
2A0030	R/L1、S/L2、T/L3	6	4 ~ 16	14	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6	M4	2.1 ~ 2.3 (18.6 ~ 20.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	6	4 ~ 16	8	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6		
	-、+1、+2	-	4 ~ 16	14	5.5 ~ 14	-	10 ~ 6		
	B1、B2	-	4 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
2A0040	⊕	6	6 ~ 16	5.5	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6	M5	2.0 ~ 2.5 (17.7 ~ 22.1)
	R/L1、S/L2、T/L3	10	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	6	10 ~ 6		
	U/T1、V/T2、W/T3	10	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6		
	-、+1、+2	-	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	-	10 ~ 6		
2A0056	B1、B2	-	4 ~ 6	5.5	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10	M6	5.4 ~ 6.0 (47.8 ~ 53.1)
	⊕	10	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	6	10 ~ 6		
	R/L1、S/L2、T/L3	16	16 ~ 25	22	14 ~ 22	4	6 ~ 4		
	U/T1、V/T2、W/T3	16	16 ~ 25	14	14 ~ 22	4	6 ~ 4		
2A0056	-、+1、+2	-	16 ~ 25	22	14 ~ 22	-	6 ~ 4	M5	2.7 ~ 3.0 (23.9 ~ 26.6)
	B1、B2	-	6 ~ 10	14	5.5 ~ 14	-	10 ~ 6		
	⊕	16	10 ~ 25	14	8 ~ 22	6	8 ~ 4		
	R/L1、S/L2、T/L3	16	16 ~ 25	22	14 ~ 22	4	6 ~ 4		

变频器型号 CIMR-V□	端子符号	中国及欧洲规格 <1>		日本规格 <2>		美国规格 <3>		端子螺丝 规格	紧固力矩 N·m (lb. in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线 尺寸 AWG, kcmil		
2A0069	R/L1、S/L2、T/L3	25	10 ~ 25	30	8 ~ 38	3	8 ~ 2	M8	9.9 ~ 11.0 (87.6 ~ 97.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	16	10 ~ 25	22	8 ~ 38	3	8 ~ 2		
	-, +1、+2	-	10 ~ 25	30	8 ~ 38	-	8 ~ 2		
	B1、B2	-	10 ~ 16	14	8 ~ 14	-	8 ~ 6	M5	2.7 ~ 3.0 (23.9 ~ 26.6)
	⊕	16	10 ~ 25	14	8 ~ 22	6	6 ~ 4	M6	5.4 ~ 6.0 (47.8 ~ 53.1)

<1> 主要用于在中国及欧洲使用时的电线选择。

<2> 主要用于在日本及中国大陆除外的亚洲地区使用时的电线选择。

<3> 主要用于在美国使用时的电线选择。

■ 三相 400V 级

表 3.4 电线尺寸和紧固力矩（三相 400V 级）

变频器型号 CIMR-V□	端子符号	中国及欧洲规格 <1>		日本规格 <2>		美国规格 <3>		端子螺丝 规格	紧固力矩 N·m (lb. in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线 尺寸 AWG, kcmil		
4A0001 4A0002 4A0004	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-, +1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
4A0005 4A0007 4A0009	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-, +1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
4A0011	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	12	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-, +1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
4A0018	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 16	3.5	2 ~ 14	10	14 ~ 6	M4	2.1 ~ 2.3 (18.6 ~ 20.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 16	3.5	2 ~ 14	10	14 ~ 6		
	-, +1、+2	-	2.5 ~ 16	3.5	2 ~ 14	-	14 ~ 6		
	B1、B2	-	4 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 16	5.5	2 ~ 14	8	14 ~ 6	M5	2.0 ~ 2.5 (17.7 ~ 22.1)
4A0023	R/L1、S/L2、T/L3	4	4 ~ 16	5.5	3.5 ~ 14	10	10 ~ 6	M4	2.1 ~ 2.3 (18.6 ~ 20.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	4	4 ~ 16	5.5	3.5 ~ 14	10	10 ~ 6		
	-, +1、+2	-	4 ~ 16	5.5	3.5 ~ 14	-	10 ~ 6		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	4	4 ~ 16	5.5	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6	M5	2.0 ~ 2.5 (17.7 ~ 22.1)
4A0031	R/L1、S/L2、T/L3	6	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6	M5	3.6 ~ 4.0 (31.8 ~ 35.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	6	6 ~ 16	8	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6		
	-, +1、+2	-	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	-	10 ~ 6		
	B1、B2	-	6 ~ 10	3.5	2 ~ 8	-	10 ~ 8	M5	2.7 ~ 3.0 (23.9 ~ 26.6)
	⊕	6	6 ~ 16	8	5.5 ~ 14	6	10 ~ 6	M6	5.4 ~ 6.0 (47.8 ~ 53.1)

3.6 主回路的接线

变频器型号 CIMR-V□	端子符号	中国及欧洲规格 <1>		日本规格 <2>		美国规格 <3>		端子螺丝规格	紧固力矩 N·m (lb. in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线尺寸 AWG, kcmil		
4A0038	R/L1、S/L2、T/L3	10	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	6	10 ~ 6	M5	3.6 ~ 4.0 (31.8 ~ 35.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	6	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6		
	-、+1、+2	-	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	-	10 ~ 6		
	B1、B2	-	6 ~ 10	5.5	3.5 ~ 8	-	10 ~ 8	M5	2.7 ~ 3.0 (23.9 ~ 26.6)
	⊕	10	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	6	10 ~ 6	M6	5.4 ~ 6.0 (47.8 ~ 53.1)

- <1> 主要用于在中国及欧洲使用时的电线选择。
 <2> 主要用于在日本及中国大陆除外的亚洲地区使用时的电线选择。
 <3> 主要用于在美国使用时的电线选择。

◆ 电机连接至主回路端子时的接线

下面对主回路端子接线时的步骤、注意事项以及检查要点进行说明。

重要： 请将变频器输出端子 U/T1、V/T2、W/T3 分别连接到电机的输入端子 U、V、W 上。此时，请务必使电机端子与变频器端子的相序一致。如果相序不一致，将会导致电机反向旋转。

重要： 请勿将进相电容器及 LC/RC 噪音滤波器连接到变频器的输出回路上。否则会导致变频器损坏。

重要： 请勿将电源连接到变频器的输出端子上。否则会导致变频器损坏，甚至会引发火灾。

■ 关于变频器与电机之间的接线距离

变频器与电机之间的接线距离较长时（特别是低频率输出时），电缆的电压降将导致电机转矩降低。而且，电缆上的高频漏电流会增加，从而引起变频器输出电流的增加，使变频器发生过电流跳闸，严重影响电流检出的精度。

请参考下表来调整载波频率。系统构成要求接线距离必须超过 100m 时，请采取分布电容削减措施（电缆外不套金属导、或将各相电缆分开进行接线等）。详细内容请参照“C6-02 载波频率选择”（142 页）。

请参考表 3.5，将载波频率设定为最佳值。

表 3.5 变频器与电机之间的接线距离

变频器与电机之间的接线距离	50m 或以下	100m 或以下	超过 100m
载波频率	15kHz 或以下	5kHz 或以下	2kHz 或以下

（注）1 台变频器连接多台电机时，接线距离为总接线长度。

■ 关于接地

为了将变频器正确接地，请认真阅读以下注意事项。

警告！ 为了防止触电，接地线请使用电气设备技术标准中规定的尺寸，并尽量缩短接线长度。否则会因变频器产生的漏电流造成远离接地点的接地端子的电位不稳，导致触电。

警告！ 为了防止触电，请务必将接地端子接地。（200V 级：接地电阻 100Ω 或以下，400V 级：接地电阻 10Ω 或以下）否则会因接触未接地的电气设备而导致死亡或重伤。

重要： 请勿与焊机或需要大电流的动力机器等共用接地线。否则会导致变频器或机器的动作不良。

重要： 当使用多台变频器时，请根据本使用说明书的内容，注意不要使接地线绕成环形。否则会导致变频器或机器的动作不良。

使用多台变频器时，请按照图 3.19 的前两种接地方法进行接地。请勿使接地线绕成环形。

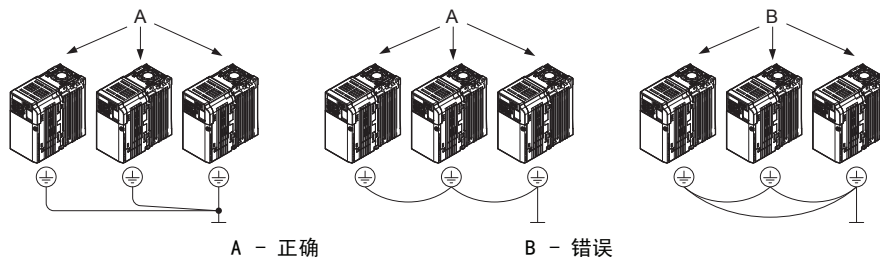
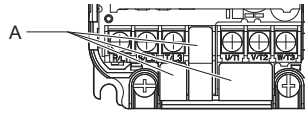


图 3.19 多台变频器的接线

■ 主回路端子排的接线

警告！ 为了防止触电
接线前请确认接线用断路器（MCCB）及电磁接触器（MC）已处于 OFF 状态。否则会有触电的危险。

（注）1. 产品出厂时，选购件连接用的端子配备有接线错误防护膜。
只能将需要使用端子的接线错误防护膜，通过剪钳等工具去掉。



A - 防接线错误保护罩

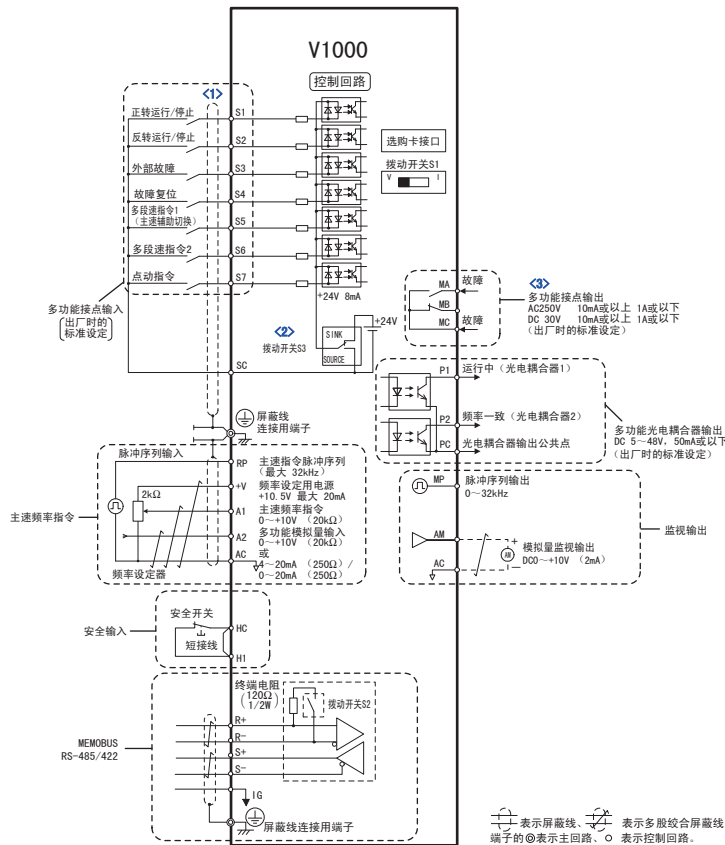
2. 封闭壁挂型（NEMA Type1）变频器保护罩的安装螺丝同时兼作接地端子。

■ 主回路连接图

关于变频器主回路的连接图，请参照“[图 3.1 变频器的标准连接图（例：200V 级）](#)”（43 页）。

警告！ 为了防止火灾
请勿将制动电阻器连接在 B1、B2 以外的端子上。
如果将制动电阻器与 B1、B2 以外的端子连接，可能会导致制动回路或变频器损坏，或因制动电阻器过热而引发火灾。

3.7 控制回路的接线



- <1> 以下给出了顺控输入信号 (S1 ~ S7) 根据无电压接点或 NPN 晶体管进行顺控连接时的示例。
出厂设定：共发射极模式 (0V 公共点)
- <2> 本变频器在共发射极模式下只能使用内部电源 (+24V)。另外，共集电极模式下只能使用外部电源。详细内容请参照 “3.8 输入输出信号的连接” (61 页)。
- <3> 最小负载：DC5V, 10mA (参考值)

图 3.20 控制回路连接图

重要： 请勿对变频器接线电缆的线头进行焊接处理。经焊接处理的电缆时间久了会松动。否则会因端子接触不良而导致变频器误动作。

◆ 控制回路端子的功能

多功能接点输入 (S1 ~ S7)、多功能接点输出 (MA、MB)、多功能光电耦合器输出 (P1、P2)，可通过 H 参数的设定而分配各种功能。端子名称栏中 () 内的信号名为产品出厂时作为初始值分配在端子中的功能。关于标准连接图，请参照图 3.20。

警告！关于机械重新启动时的安全措施

为了使变频器能够安全而迅速地执行停止动作，需要设置紧急停止回路。紧急停止回路接线完毕后，请务必检查其动作是否正常。否则会有导致人身事故的危险。

警告！ 试运行前，请确认变频器的输入输出信号和外部顺控。如果变更参数 A1-06 (用途选择)，则输入输出端子的出厂设定功能将根据设定值自动发生变化。详细内容请参照 “4.6 用途选择” (87 页)。如果疏于确认，可能会导致人身事故。

重要： 通过电源侧 MC 的 ON/OFF 可以使变频器运行或停止，但频繁地开、关则会导致变频器故障。考虑到变频器内部的继电器接点和电解电容的使用寿命，运行、停止的最高频度请不要超过 30 分钟一次。请尽量根据变频器的运行 / 停止操作来进行电机的运行和停止。

■ 输入端子

表 3.6 控制回路端子

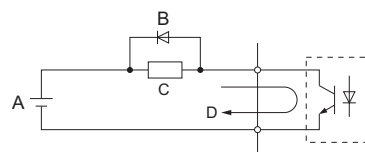
种类	端子符号	端子名称 (出厂设定)	端子的功能 (信号电平)	参考页码
多功能接点输入	S1	多功能输入选择 1 (闭: 正转运行 开: 停止)	光电耦合器 DC24V, 8mA (注) 初始设定为共发射极模式。 切换为共集电极模式时, 请通过拨动开关 S3 设定, 并使用外部电源 DC24 ± 10%。(参照 61 页)	165
	S2	多功能输入选择 2 (闭: 反转运行 开: 停止)		
	S3	多功能输入选择 3 (外部故障 (常开接点))		
	S4	多功能输入选择 4 (故障复位)		
	S5	多功能输入选择 5 (多段速指令 1)		
	S6	多功能输入选择 6 (多段速指令 2)		
	S7	多功能输入选择 7 (点动指令)		
	SC	多功能输入选择公共点 控制公共点	顺控公共点	
安全输入	HC	安全指令用公共点	DC24V, 10mA	415
	H1	安全输入	开: 以安全输入自由运行 闭: 一般运行 (注) 通过外部安全开关停止时, 请务必拆下 HC-H1 间的短接线。	
主速频率指令输入	RP	主速指令脉冲序列输入 (主速频率指令)	响应频率: 0.5Hz ~ 32kHz (H 占空比: 30 ~ 70%) (高电平电压: 3.5 ~ 13.2V) (低电平电压: 0.0 ~ 0.8V) (输入阻抗: 3kΩ)	188 111
	+V	频率设定用电源	+10.5V (允许电流 最大 20mA)	109
	A1	多功能模拟量输入 1 (主速频率指令)	电压输入 DC0 ~ +10V (20kΩ) 分辨率: 1/1000	109 182
	A2	多功能模拟量输入 2 (主速频率指令)	电压输入或电流输入 (通过拨动开关 S1 选择) DC0 ~ +10V (20kΩ) 分辨率: 1/1000 4 ~ 20mA (250Ω) 或 0 ~ 20mA (250Ω) 分辨率: 1/500	109 110 184
	AC	频率指令公共点	0V	109

■ 输出端子

表 3.7 控制回路输出端子

种类	端子符号	端子名称 (出厂设定)	端子的功能 (信号电平)	参考页码
多功能接点输出 <1>	MA	常开接点输出 (故障)	继电器输出 DC30V, 10mA ~ 1A AC250V, 10mA ~ 1A 最小负载: DC5V, 10mA (参考值)	174
	MB	常闭接点输出 (故障)		
	MC	接点输出公共点		
多功能光电耦合器输出	P1	光电耦合器输出 1 (运行中)	光电耦合器输出 <2> DC48V, 2 ~ 50mA	
	P2	光电耦合器输出 2 (频率一致)		
	PC	光电耦合器输出公共点		
监视输出	MP	脉冲序列输出 (输出频率)	32kHz (最大) <3> <4>	188
	AM	模拟量监视输出 (输出频率)	DC0 ~ +10V (2mA 以下) 分辨率: 1/1000	187
	AC	监视公共点	0V	-

- <1> 请勿将频繁地 ON/OFF 操作的功能分配在端子 MA、MB 上。否则将缩短继电器接点的寿命。作为预期寿命, 继电器接点的动作次数大致可达 20 万次 (电流 1A、电阻负载)。
- <2> 驱动继电器线圈等电抗负载时, 请务必如图 3.21 所示, 插入旁路二极管。请选择额定值高于回路电压的旁路二极管。
- <3> 作为共集电极输出使用时
+5V/1.5kΩ 或以上, +8V/3.5kΩ 或以上, +10V/10kΩ 或以上
- <4> 作为共发射极输入使用时
外部电源 (V) DC+12V ± 5% 以内
共发射极电流 (mA) 16mA 或以下



A - 外部电源 48V 或以下
B - 旁路二极管
C - 线圈
D - 50mA 或以下

图 3.21 旁路二极管的连接

■ 通信端子

表 3.8 控制回路端子（通信）

种类	端子符号	端子名称	端子的功能（信号电平）		参考页码
MEMOBUS 通信	R+	通信输入（+）	可通过 MEMOBUS 通信 RS-485 或 RS-422 进行通信运行	RS-485/RS-422MEMOBUS 通信协议 115.2kbps（最大）	364
	R-	通信输入（-）			
	S+	通信输出（+）			
	S-	通信输出（-）			
	IG	通信接地	0V		

◆ 带参数备份功能的拆装式端子排的排列

带参数备份功能的拆装式端子排的排列位置如下所示。

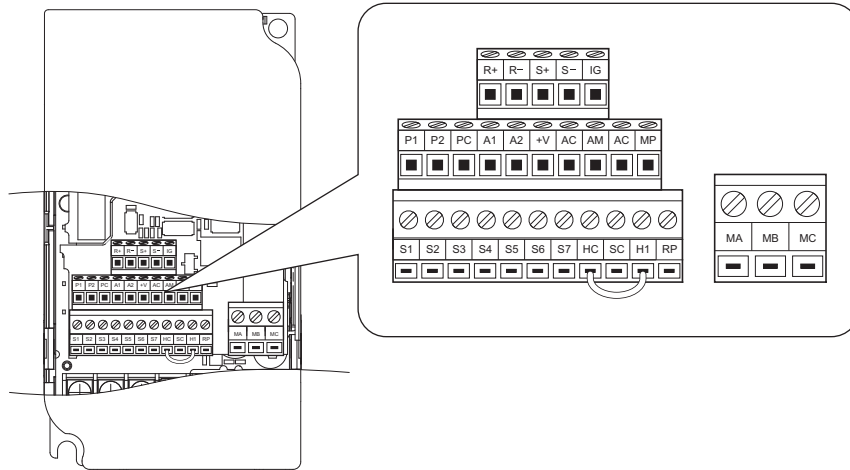


图 3.22 带参数备份功能的拆装式端子排的排列
(C1MR-VB□□□□□□□□□□)

■ 电线尺寸和紧固力矩

请从表 3.9 中选择接线所用的电线及压接端子。

另外，为了提高接线的简便性和可靠性，推荐在信号线上使用压接棒端子。关于棒端子的种类与尺寸，请参照表 3.10。

表 3.9 电线尺寸和紧固力矩（所有机型通用）

端子符号	螺丝尺寸	紧固力矩 (N·m)	裸线		使用棒端子时		电线材质
			可使用的电线 mm ² (AWG)	推荐电线 mm ² (AWG)	可使用的电线 mm ² (AWG)	推荐电线 mm ² (AWG)	
MA、MB、MC	M3	0.5 ~ 0.6	绞合线 0.25 ~ 1.5 (24 ~ 16) 单线 0.25 ~ 1.5 (24 ~ 16)	0.75 (18)	0.25 ~ 1.0 (24 ~ 17)	0.5 (20)	屏蔽线等
S1 ~ S7、SC、RP、+V、A1、A2、AC、 HC、H1、P1、P2、PC、MP、AM、AC、S+、 S-、R+、R-、IG	M2	0.22 ~ 0.25	绞合线 0.25 ~ 1.0 (24 ~ 17) 单线 0.25 ~ 1.5 (24 ~ 16)	0.75 (18)	0.25 ~ 0.5 (24 ~ 20)	0.5 (20)	

■ 棒端子

为了提高接线的简便性和可靠性，推荐在控制回路用电线上使用压接棒端子。铆接工具请使用 Phoenix Contact (株) 生产的 CRIMPFOX 6。

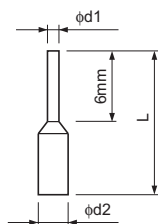


图 3.23 棒端子的外形尺寸图

表 3.10 棒端子的型号和尺寸

电线尺寸 mm ² (AWG)	型号	L (mm)	d1 (mm)	d2 (mm)	生产厂家
0.25 (24)	AI 0.25-6YE	10.5	0.8	2	Phoenix Contact (株)
0.34 (22)	AI 0.34-6TQ	10.5	0.8	2	
0.5 (20)	AI 0.5-6WH	14	1.1	2.5	
0.75 (18)	AI 0.75-6GY	12	1.3	2.8	
1.0	AI 1-6RD	12	1.5	3.0	

◆ 接线的步骤

下面对在端子排上接线时的正确步骤和准备工作进行说明。

警告！ 为了防止触电

请勿在通电状态下拆下变频器的外罩或触摸印刷电路板。否则会有触电的危险。

重要： 控制回路接线请与主回路接线（端子 R/L1、S/L2、T/L3、B1、B2、U/T1、V/T2、W/T3、-、+1、+2）及其它动力线或电力线分开。否则会导致变频器动作不良。

重要： 多功能接点输出端子 MA、MB、MC 请与其它控制回路分开接线。否则会导致变频器和机器的误动作，或发生跳闸。

重要： 与控制回路连接的电源请使用第 2 类（UL 标准）电源。否则会导致变频器的动作性能降低。

重要： 为防止屏蔽线与其它信号线或机器接触，请用胶带进行绝缘。否则会因回路短路而导致变频器或机器的动作不良。

重要： 请在变频器的接地端子上连接屏蔽线。否则会导致变频器和机器的误动作，或发生故障。

请参照图 3.24 进行控制回路的接线。并参照图 3.25 对屏蔽线的线头进行处理。关于紧固力矩，请参照“电线尺寸和紧固力矩”（58 页）。

重要： 请按照本书中的紧固力矩紧固端子螺丝。否则会有引发火灾的危险。

重要： 为防止由干扰产生的误动作，控制回路端子接线请使用屏蔽线及双股绞合屏蔽线。否则会导致变频器或机器的动作不良。

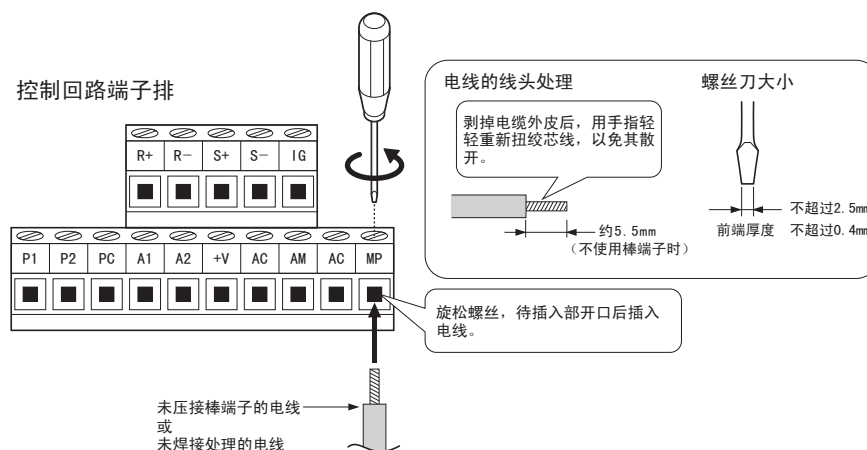


图 3.24 控制回路的接线步骤

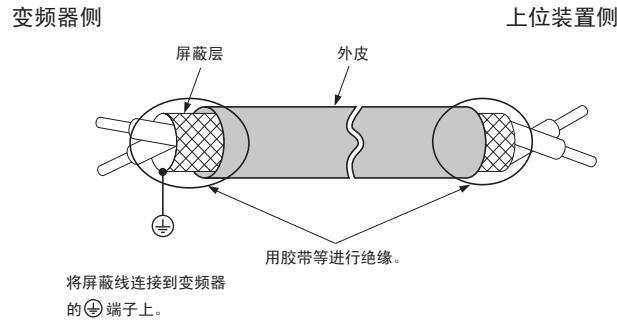


图 3.25 屏蔽线的线头处理

如果频率是由外部频率设定器而非 LED 操作器设定，请按下所示，使用双股绞合屏蔽线，屏蔽线不应接地而应接在变频器的⊕端子上。

重要：远程控制模拟量信号的频率指令时，控制回路接线的长度应控制在 50m 或以下。否则会导致变频器动作不良。

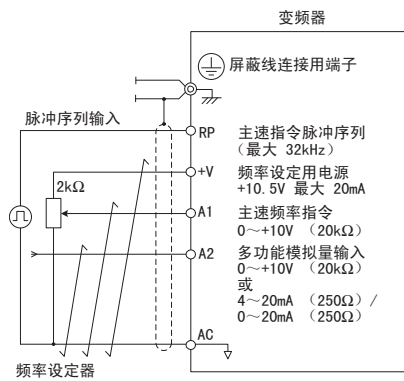


图 3.26 来自控制回路端子的频率指令

3.8 输入输出信号的连接

◆ 共发射极模式与共集电极模式的切换

输入信号逻辑在共发射极模式与共集电极模式之间切换时，请通过变频器前部的拨动开关 S3 进行设定。出厂时设定为共发射极模式。

重要：请利用拨动开关 S3 来正确设定共发射极模式 / 共集电极模式（内部电源 / 外部电源）。设定不当会导致变频器损坏。

表 3.11 共发射极模式与共集电极模式的设定

设定值	内容
SINK	共发射极模式（0V 公共点）：出厂设定
SOURCE	共集电极模式（+24V 公共点）

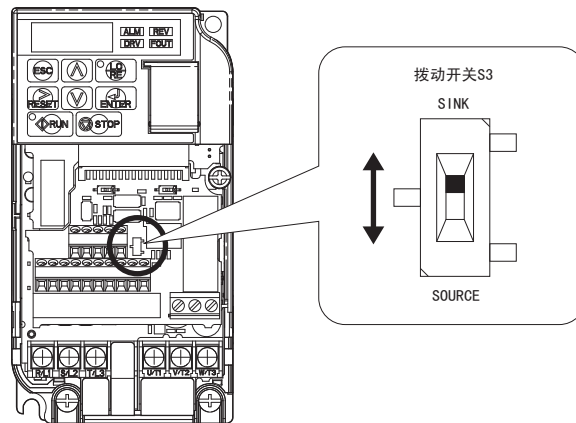


图 3.27 拨动开关 S3

■ 共发射极模式（0V 公共点）下的晶体管输入信号

顺控连接的输入信号来自 NPN 晶体管时，请使用 +24V 的内部电源。请将变频器的拨动开关 S3 设定为 SINK。

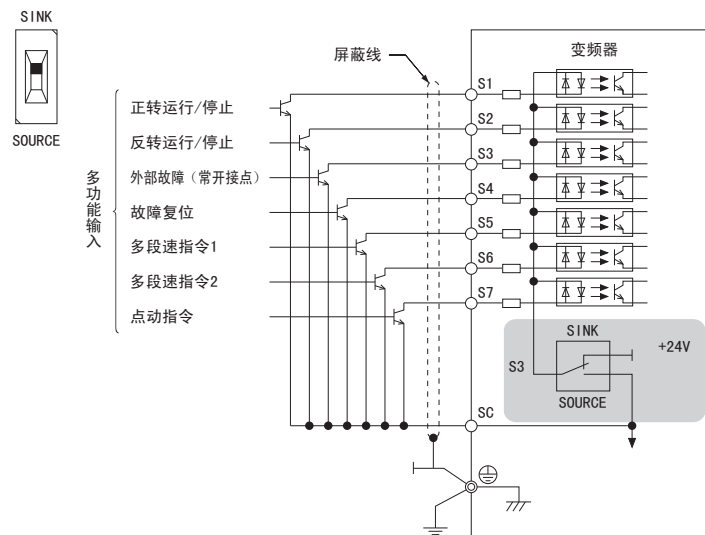


图 3.28 与 0V 公共点 / 共发射极模式下的 NPN 晶体管的连接示例

■ 共集电极模式（+24V 公共点）下的晶体管输入信号

顺控连接的输入信号来自 PNP 晶体管时，请务必使用 +24V 的外部电源。请将变频器的拨动开关 S3 设定为 SOURCE。

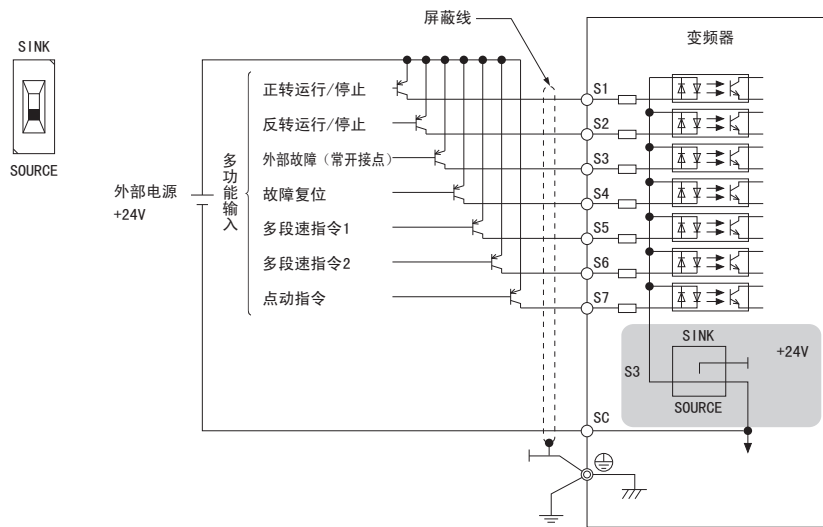


图 3.29 与共集电极模式（+24V 公共点）下的 PNP 晶体管的连接示例

◆ 使用接点输出或光电耦合器输出时

使用接点输出、光电耦合器输出时的接线例如下所示。

关于标准连接图，请参照 45 页。

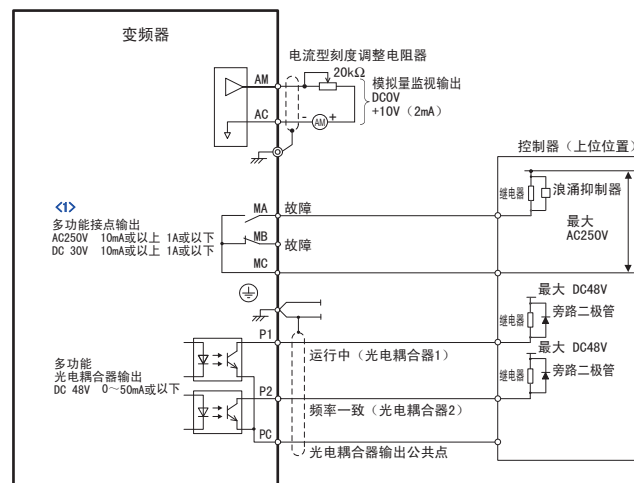


图 3.30 接点输出和光电耦合器输出

<1> 最小负载：DC5V，10mA（参考值）

3.9 A2 端子多功能模拟量输入的电压 / 电流输入的切换

◆ A2 端子的切换

从 A2 端子输入主速频率指令时，可选择电压输入或电流输入。电压输入时，可使用 A1 端子和 A2 端子的其中之一；电流输入时，请使用 A2 端子。

A2 端子作为电流输入使用时，请将拨动开关 S1 设定为“**I**”，将参数 H3-09 设定为 2（4 ~ 20mA）或 3（0 ~ 20mA）。并将参数 H3-10（多功能模拟量输入端子 A2 功能选择）设定为 0。

（注）A1 端子和 A2 端子均用于频率指令时，请将参数 H3-10（多功能模拟量输入端子 A2 输入增益）和 H3-02（频率指令（电压）端子 A1 输入增益）都设定为 0（主速频率指令）。2 个模拟量输入之和即为频率指令。

A2 端子作为电压输入使用时，请将拨动开关 S1 设定为“**V**”，将参数 H3-09 设定为 0 ~ +10V（有下极限）或 1（0 ~ +10V（无下极限））。

表 3.12 频率指令的输入方法

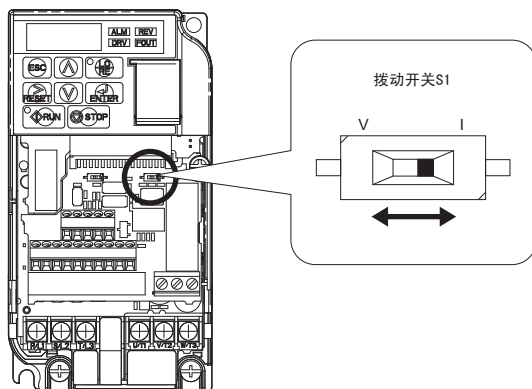
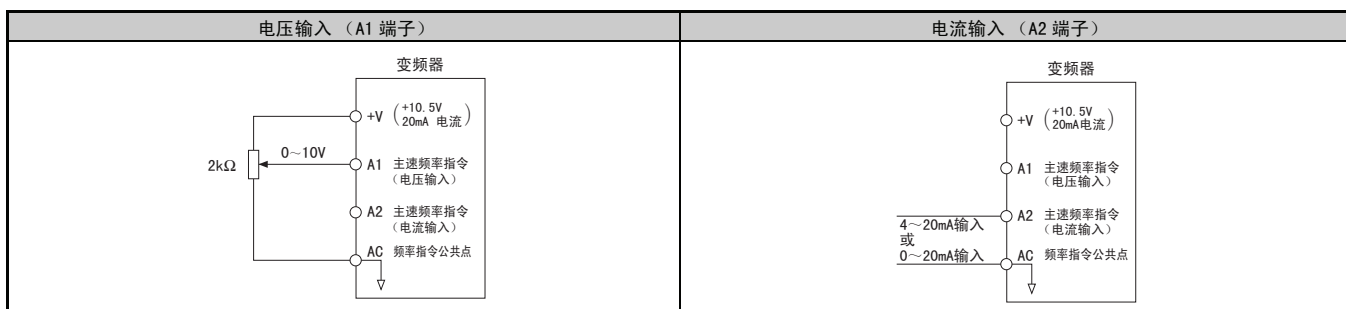


图 3.31 拨动开关 S1

表 3.13 由拨动开关 S1 进行的主速频率的设定（A2 端子）

设定值	内容
V（左侧）	电压输入（0 ~ +10V）
I（右侧）	电流输入（4 ~ 20mA 或 0 ~ 20mA）：出厂设定为 4 ~ 20mA

表 3.14 参数 H3-09

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定
H3-09	频率指令（电流）端子 A2 信号电平选择	选择端子 A2 的输入信号电平。 0: 0 ~ +10V（有下限极限） 1: 0 ~ +10V（无下限极限） 2: 4 ~ 20mA 3: 0 ~ 20mA	0 ~ 3	2

接线

3

3.10 MEMOBUS 通信的终端电阻 ON/OFF 的切换

MEMOBUS 通信的终端电阻出厂设定为 OFF。请将作为从站末端的变频器的终端电阻设定为 ON。进行终端电阻 ON/OFF 的切换时，请通过变频器前面的拨动开关 S2（图 3.32）进行设定。

表 3.15 MEMOBUS 终端电阻的设定

设定值	内容
ON	内部终端电阻 ON
OFF	内部终端电阻 OFF（无终端电阻）：出厂设定

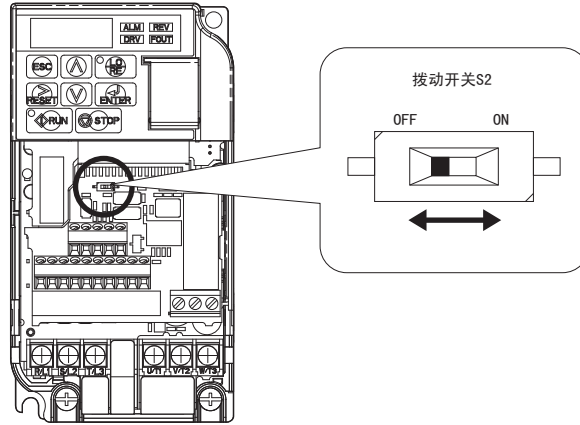


图 3.32 拨动开关 S2

（注）关于 MEMOBUS 通信的详细内容，请参照“附录 C MEMOBUS 通信”（361 页）

3.11 制动电阻器选购件

电机急减速或惯性大的负载带动电机转动时，使用制动电阻器选购件（制动电阻器 / 制动电阻器单元）。使电机短于自由运行停止所需时间减速时，电机因实际转速高于指令频率相应的同步转速，而转变为发电机。其结果是，电机及负载的惯性能量被返还给变频器。此时，变频器的直流主回路电容器充电，电压上升。当超过过电压值时，将发生 ov（主回路过电压）。为防止该现象的发生，必须设置制动电阻器选购件。

重要：非专业人员请勿接线。

否则会导致变频器或制动选购件的回路损坏。在将制动选购件连接到变频器之前，请仔细阅读制动单元或制动电阻器单元的使用说明书。

（注）如果要在设定时间内进行减速，请选择具有足够放电能力、且与变频器的容量相符的制动电阻选购件。运行变频器前，请务必确认在设定的减速时间内制动回路是否能够放电。

将本公司产 ERF 系列制动电阻器连接于变频器时，请将 L8-01（安装型制动电阻器的保护：ERF 型）设定为 1（有效（过热保护））。

使用 ERF 以外的制动电阻器时，请在变频器和制动电阻器之间接上热敏继电器，设置通过热继电器的跳闸接点来切断变频器电源的回路。

有过热倾向时，热继电器将作用于输入接点，以防止制动电阻烧坏。

◆ 制动电阻器选购件的连接

警告！请勿将制动电阻器连接在 B1、B2 以外的端子上。

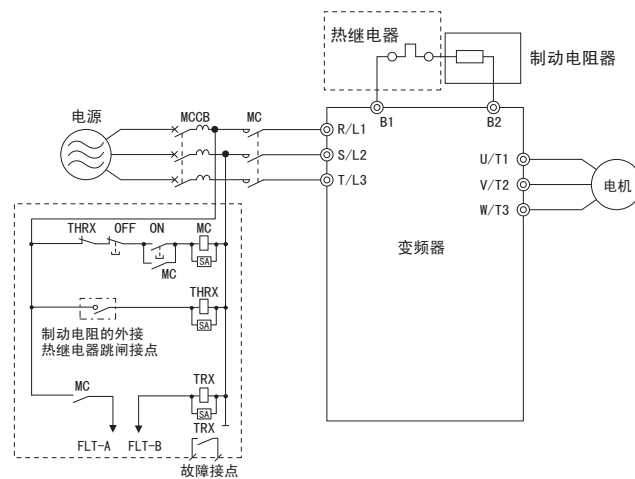
如果将制动电阻器连接在 B1、B2 以外的端子上，则可能会导致制动回路和变频器损坏，并因此而引发火灾。

重要：请如接线例所示，将制动电阻选购件连接到变频器。如果接线错误，可能会导致变频器或其它设备损坏。

（注）不使用内置的制动晶体管而连接 Varispeed 系列用的另置型制动单元（CDBR）时，请将变频器的 B1 端子连接于另置型制动单元的（+）极端子，将变频器的（-）极端子连接于另置型制动单元的（-）极端子上。此时，不使用 B2 端子。

■ 步骤

1. 切断连接变频器的所有电源。
2. 拆下变频器的前外罩。
3. 从输入电源切断电压，使用电压表确认变频器内部电容器已无残余电压。



连接 ERF 型制动电阻器时，不需要连接 [] 部分

图 3.33 制动电阻器的连接

4. 请遵照欲安装的制动电阻选购件的使用说明书，进行变频器和制动电阻选购件的接线。
5. 请将制动电阻器安装在阻燃性物质的上面。装置两侧和上方必须确保生产厂家规定的保证动作的最小空间。

警告！为了防止火灾

请勿安装在可燃性物质的上面。否则会导致人身事故。请将变频器和制动电阻选购件安装在金属制品或其它阻燃性物质上面。

6. 并将变频器和制动电阻选购件的外罩装回原位。

■ 调整

使用制动电阻器时，请将 L3-04（减速中防止失速功能选择）设定为 0（防止失速功能无效），以使电机在设定的减速时间内停止。

使用本公司制造的制动电阻选购件时，如果欲使过热保护功能生效，请将 L8-01 设定为 1（有过热保护）

使用其它制动电阻选购件时，请将参数 L8-01 设定为 0（无过热保护）。如果将 L3-04（减速中防止失速功能选择）设定为 3（带制动电阻防止失速功能有效），则忽视设定的减速时间，尽可能在短时间内减速。

表 3.16 制动电阻器选购件相关参数的设定

参数	设定内容
L8-01（安装型制动电阻器的保护：ERF 型）	0：无效（无过热保护） 1：有效（有过热保护）
L3-04（减速中防止失速功能选择） （注） 请将 L3-04 设定为 0 或 3。	0（防止失速功能无效） 3（带制动电阻防止失速功能有效） （注） 在 PM 电机中不能使用。

■ 动作确认

请运行系统，验证在停止时是否能够获得所需的减速速率。

3.12 与外部的联锁

变频器的故障会对系统产生影响时，请务必将故障输出和多功能接点输出的变频器运行准备完毕（READY）与外部进行联锁。

◆ 变频器运行准备完毕（READY）

多功能接点输出：变频器运行准备完毕（READY）的信号在可运行状态及运行中为 ON。

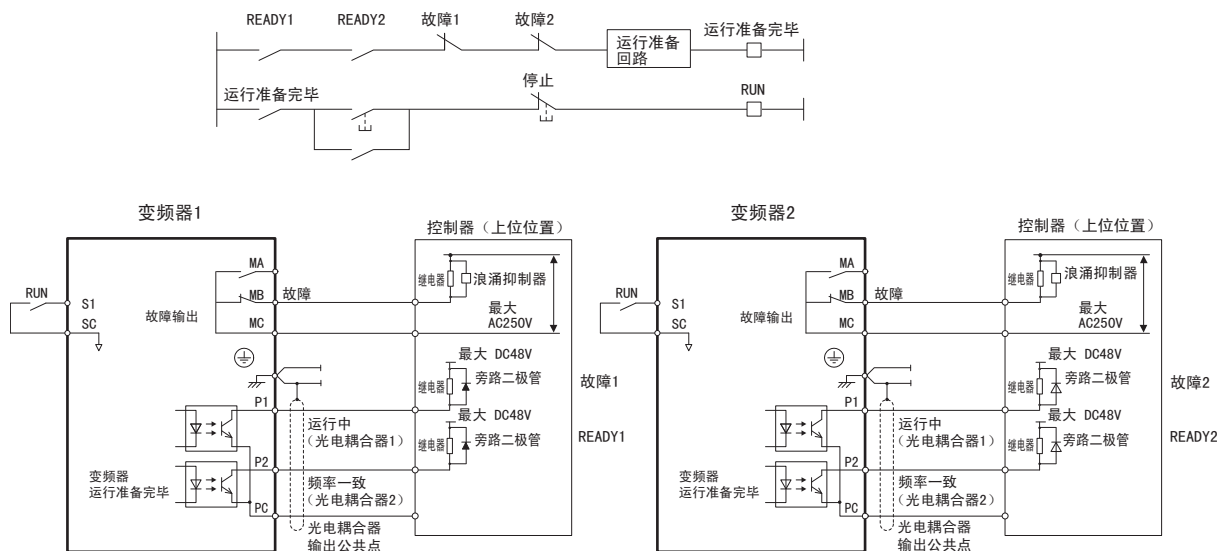
如下所示，在故障发生时，以及未输入故障信号，但输入运行指令也不能运行时为 OFF。

- 电源切断时
- 故障发生时
- 变频器内部的控制电源不良时
- 因参数设定不良等原因，输入运行指令也不能运行时
- 在停止中，处于低电压或过电压等故障状态，即使输入运行指令也立即检测故障并停止时
- 由于正在程序模式下进行参数设定，输入运行指令也不能运行时

■ 联锁的回路示例

用于 2 台变频器同时运行时，使用变频器故障信号和变频器运行准备完毕信号，在发生故障或不能运行时，使变频器停止的回路示例如下所示。

端子名称	输出信号	参数设定
MA、MB、MC	故障	H2-01 = E
P1-PC	变频器运行准备完毕	H2-02 = 06



接线

3

3.13 接线检查表

☑	No.	内容	参考页码
变频器、外围机器、选购卡			
<input type="checkbox"/>	1	变频器型号是否与订购产品一致？	23
<input type="checkbox"/>	2	外围机器（制动电阻器、直流电抗器、噪音滤波器等）的型号・数量是否与订购产品一致？	285
<input type="checkbox"/>	3	选购卡型号是否与订购产品一致？	294
安装场所、安装方法			
<input type="checkbox"/>	4	变频器的安装场所和安装方法是否正确？	32
电源电压、输出电压			
<input type="checkbox"/>	5	电源电压是否在变频器输入电压规格的范围內？	152
<input type="checkbox"/>	6	电机额定电压是否与变频器输出规格一致？	22 340
主回路的接线			
<input type="checkbox"/>	7	电源是否通过接线用断路器（MCCB）输入？	288
<input type="checkbox"/>	8	电源接线是否正确连接到了变频器输入端子（R/L1、S/L2、T/L3）上？	51
<input type="checkbox"/>	9	电机接线是否按照相序连接到了变频器输出端子（U/T1、V/T2、W/T3）上（如果相序不一致，则电机反转）？	51
<input type="checkbox"/>	10	电源及电机用电线是否使用了 600V 乙烯电线？	51
<input type="checkbox"/>	11	主回路电线尺寸是否合适？请通过“ 电线尺寸和紧固力矩 ”（51 页）进行确认。	51
		<ul style="list-style-type: none"> 变频器 and 电机间的接线较长时，请确认电线的电压降是否与以下计算值一致。 	51
		<div style="border: 1px solid black; padding: 5px; width: fit-content; margin: 10px auto;"> $\text{电机额定电压 (V)} \times 0.02 \cong \sqrt{3} \times \text{电线电阻 } (\Omega/\text{km}) \times \text{接线距离 (m)} \times \text{电机额定电流 (A)} \times 10^3$ </div>	
		<ul style="list-style-type: none"> 变频器 and 电机间的接线距离超过 50m 时，请通过 C6-02（载波频率选择）降低载波频率。 	54
<input type="checkbox"/>	12	接地线的设置方法是否正确？	54
<input type="checkbox"/>	13	变频器的主回路端子、接地端子的螺丝是否紧固牢靠？请通过“ 电线尺寸和紧固力矩 ”（51 页）进行确认。	51
<input type="checkbox"/>	14	用一台变频器运行多台电机时，是否设置了各电机的过载保护回路？	
		<p style="text-align: center;">MC1 ~ MCn电磁接触器 OL1 ~ OLn热继电器</p> <p>（注）运行变频器前，请将 MC1 ~ MCn 置于 ON。</p>	
<input type="checkbox"/>	15	使用制动电阻器和制动电阻器单元时，是否在变频器电源侧设置了电磁接触器（MC），电阻过载保护是否能切断变频器的电源？	65
<input type="checkbox"/>	16	输出侧是否连接了进相电容器、输入侧是否连接了噪音滤波器？	
控制回路的接线			
<input type="checkbox"/>	17	变频器的控制回路接线是否使用了双股绞合屏蔽线？	59
<input type="checkbox"/>	18	屏蔽线是否连接在⊕端子上？	43
<input type="checkbox"/>	19	以 3 线制顺控运行时，是否在变更多功能接点输入端子（S1 ~ S7）参数后，才进行的控制回路的接线？	44
<input type="checkbox"/>	20	选购件类的接线是否正确？	287
<input type="checkbox"/>	21	有无错误接线？ 检查接线时禁止使用蜂鸣器。	
<input type="checkbox"/>	22	变频器控制回路端子的螺丝是否紧固牢靠？请参照“ 电线尺寸和紧固力矩 ”（58 页）进行确认。	58
<input type="checkbox"/>	23	是否残留有线屑、螺丝等物？	
<input type="checkbox"/>	24	端子部的线须是否与相邻端子接触？	
<input type="checkbox"/>	25	控制回路的接线和主回路的接线是否在套管和控制柜内分开？	

<input checked="" type="checkbox"/>	No .	内容	参考页码
<input type="checkbox"/>	26	除上述以外的接线长度是否未超过 50 米?	
<input type="checkbox"/>	27	安全输入的接线长度是否未超过 30 米?	

基本操作和试运行

本章对 LED 操作器的功能、操作器的各种模式、用途选择以及自学习等操作进行说明。

4.1 安全注意事项	72
4.2 LED 操作器的说明	74
4.3 驱动模式和程序模式	77
4.4 运行前的步骤	83
4.5 接通电源和显示状态的确认	86
4.6 用途选择	87
4.7 自学习	92
4.8 空载状态下的试运行	98
4.9 实际负载试运行	99
4.10 用户参数设定值的确认和保存方法	100
4.11 试运行时的确认表	102

4.1 安全注意事项

危险

为了防止触电

请勿在电源接通的状态下进行接线作业。

否则会有触电的危险。

警告

为了防止触电

请勿在拆下变频器外罩的状态下运行。

否则会有触电的危险。

为了说明产品的细节部分，本说明书中的图解有时为卸下外罩或安全遮盖物的状态。请务必在安装有规定的外罩或遮盖物的状态下，遵照使用说明书运行变频器。

请务必将电机侧的接地端子接地。

否则会因与电机机壳的接触而导致触电或火灾。

在进行变频器端子的接线之前，请切断所有机器的电源。

否则会有触电的危险。

即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

非专业人员请勿进行维护、检查或部件更换。

否则会有触电的危险。

安装、接线、修理、检查和部件更换请由熟悉变频器的安装、调整、修理的专人进行。

穿着宽松的衣服或佩戴着饰品，以及没有用护目镜等保护眼睛时，请勿进行有关变频器的作业。

否则会有触电或受伤的危险。

进行变频器的维护检查、部件更换等作业前，请摘下手表、戒指等金属物品。请尽量不要穿宽松的衣服，并用护目镜等保护眼睛。

请勿在通电状态下拆下变频器的外罩或触摸印刷电路板。

否则会有触电的危险。

为了防止火灾

请按指定的力矩来紧固端子螺丝。

主回路电线的连接处如果松动，可能会因电线连接处的过热而引发火灾。

主回路电源请勿使用错误的电压。

否则会有引发火灾的危险。

通电前，请确认变频器的额定电压与电源电压是否一致。

请勿使易燃物紧密接触变频器或将易燃物附带在变频器上。

否则会有引发火灾的危险。

请将变频器安装在金属等阻燃物体上。

重要

操作变频器时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。

否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

在变频器输出电压的过程中，请勿切断电机的电源。

否则会导致变频器损坏。

控制回路接线时，请勿使用屏蔽线以外的电缆。

否则会导致变频器动作异常。

请使用双股绞合屏蔽线，并将屏蔽层连接到变频器的接地端子上接地。

非专业人员请勿接线。

否则会导致变频器或制动选购件的回路损坏。在将制动选购件连接到变频器之前，请仔细阅读《安川变频器选购件 制动单元、制动电阻器单元 使用说明书》（TOBP C720600 00）。

请勿更改变频器的回路。

否则会导致变频器损坏。

因此而造成的修理，不在本公司的保证范围内。

请绝对不要自行改造变频器。如果贵公司或贵公司的客户对产品进行了改造，本公司将不负任何责任。

变频器和其它机器的接线完毕后，请确认所有的接线是否正确。

否则会导致变频器损坏。

4.2 LED 操作器的说明

本变频器可通过 LED 操作器进行运行 / 停止、各种数据的显示、参数的设定 / 变更、警告显示等。

◆ 各部分的名称与功能

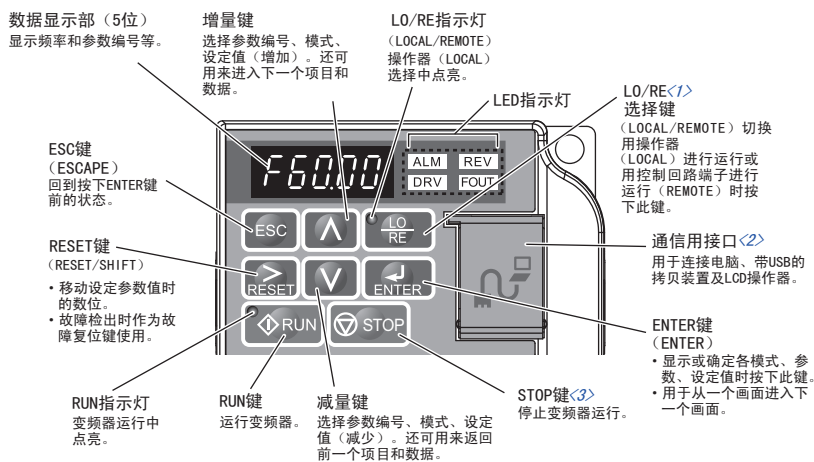


图 4.1 LED 操作器各部分的名称与功能

- <1> 在驱动模式下停止时，LO/RE 选择键始终有效。可能会因误将操作器从 REMOTE 切换为 LOCAL 而妨碍正常运行时，请将 o2-01 (LOCAL/REMOTE 键的功能选择) 设定为 0 (无效)，使 选择键无效。
- <2> 请勿插入专用电缆以外的电缆。否则会导致变频器损坏或故障。另外，请勿打开到 90 度或以上。否则会导致损坏。
- <3> 该回路为停止优先回路。即使变频器正在通过多功能接点输入端子的信号进行运行 (设定为 REMOTE 时)，如果觉察到危险，也可按 键，紧急停止变频器。不想通过 键执行停止操作时，请将 o2-02 (STOP 键的功能选择) 设定为 0 (无效)。

表 4.1 LED 操作器各部分的名称与功能

No.	操作部	名称	功能
1		数字显示部	显示频率或参数编号等。
2		ESC 键 (退回)	回到按 ENTER 键前的状态。
3		RESET 键	移动参数的数值设定时的位数。检出故障时变为故障复位键。
4		RUN 键	使变频器运行。
5		向上键	选择参数编号、模式、设定值 (增加)。前进至下一项目及数据。
6		向下键	选择参数编号、模式、设定值 (减少)。返回至原来的项目及数据。
7		STOP 键	使变频器停止。 (注)即使变频器正在通过多功能接点输入端子的信号进行运行 (设定为 REMOTE 时)，如果觉察到危险，也可按 键，紧急停止变频器。不想通过 键执行停止操作时，请将 o2-02 (STOP 键的功能选择) 设定为 0 (无效)。
8		ENTER 键 (确定)	显示或确定各种模式、参数、设定值时按该键。用于从一个画面进入下一个画面。
9		LO/RE 选择键	对用操作器 (LOCAL) 进行运行与用控制回路端子进行运行 (REMOTE) 的方式进行切换时按该键。 (注)可能会因误将操作器从 REMOTE 切换为 LOCAL 而妨碍正常运行时，请将 o2-01 (LOCAL / REMOTE 键的功能选择) 设定为 0 (无效)，使 选择键无效。
10		RUN 指示灯	在变频器运行中点亮。
11		LO/RE 指示灯	在操作器 (LOCAL) 选择中点亮。
12		ALM LED 指示灯	关于 LED 指示灯的显示，请参照 75 页。
13		REV LED 指示灯	
14		DRV LED 指示灯	
15		FOUT LED 指示灯	

◆ 数字文字的对应表

LED 操作器上显示的数字文字如下表所示。本书对数字文字的点亮 / 闪烁显示作了如下标示。










点亮	闪烁
	

表 4.2 数字文字的对应表

显示文字	LED 显示	显示文字	LED 显示	显示文字	LED 显示	显示文字	LED 显示
0		9		I		R	
1		A		J		S	
2		B		K		T	
3		C		L		U	
4		D		M		V	
5		E		N		W	
6		F		O		X	无显示
7		G		P		Y	
8		H		Q		Z	无显示







<1> 用 2 位数来显示。

◆ 关于 LED 指示灯显示

指示灯	点亮	闪烁	熄灭
	故障检出时	<ul style="list-style-type: none"> 轻故障检出时 oPE（操作故障）检出时 自学习时的故障发生中 	正常
	反转指令输入中	-	正转指令输入中
	驱动模式时 自学习时	使用 Drive Works EZ 时 <1>	程序模式时
	输出频率（Hz）显示中	-	-
本书中的 标示			

<1> 关于 DriveWorksEZ 的详细内容，请参照 DriveWorksEZ 的使用说明书。

◆ 关于 LO/RE 指示灯和 RUN 指示灯

指示灯	点亮	闪烁	短促闪烁 <1>	熄灭
	LED 操作器运行指令选择中 (LOCAL)	-	-	LED 操作器以外的运行指令选择中 (REMOTE)
	运行中	<ul style="list-style-type: none"> 减速停止中 以频率指令 0Hz 输入运行指令时 	<ul style="list-style-type: none"> 紧急停止引起的减速中 运行联锁动作引起的停止中 <2> 	停止中
本书中的 标示				

<1> RUN 指示灯的闪烁与短促闪烁的差异，请参照“图 4.2 关于 RUN 指示灯的闪烁状态”。

<2> 关于运行联锁状态，请通过“U4-21（运行指令选择结果）的监视代码”（346 页）确认。

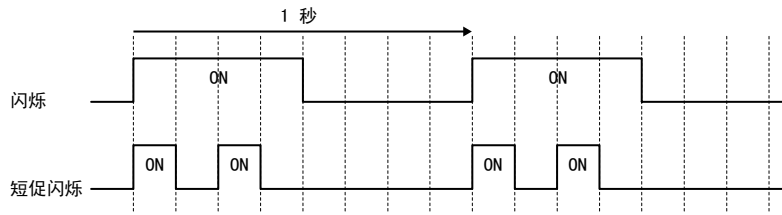


图 4.2 关于 RUN 指示灯的闪烁状态

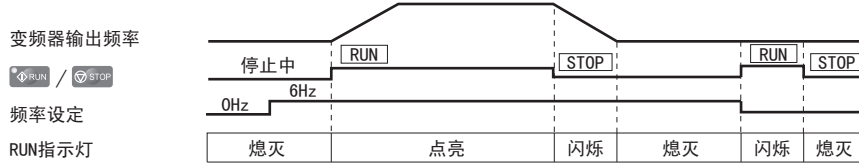
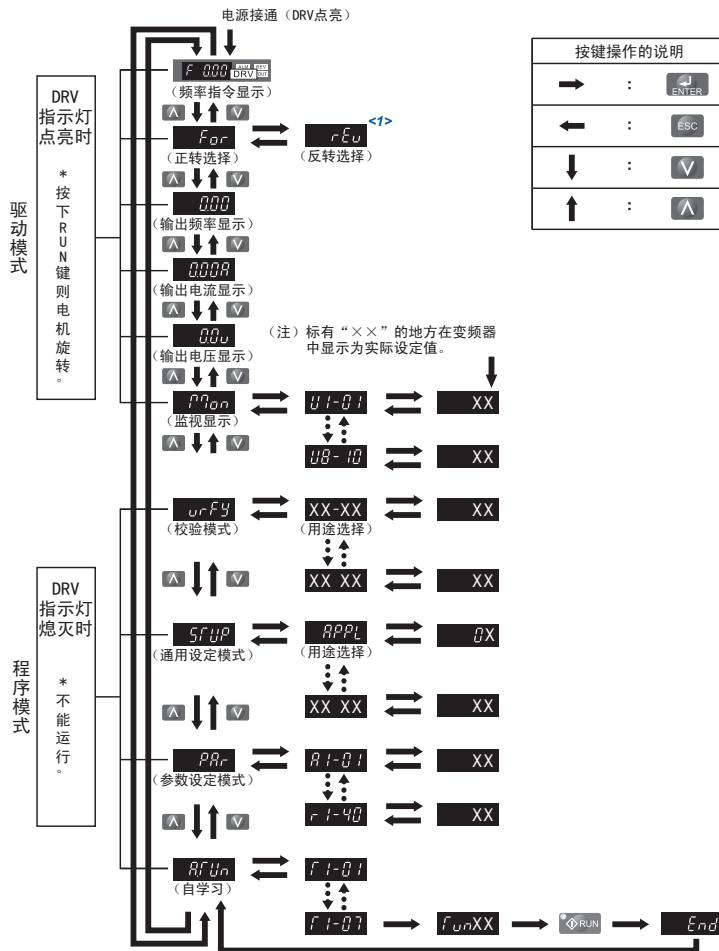


图 4.3 RUN 指示灯和变频器动作的关系

◆ LED 操作器显示功能的层次结构



<1> 仅在选择 LOCAL 模式中时，可选择 rEv (反转)。

图 4.4 LED 操作器显示功能的层次结构

4.3 驱动模式和程序模式

本变频器具有驱动模式和程序模式。

驱动模式：进行变频器的运行。并对运行状态进行监视显示。不能设定参数。（表 4.3）

程序模式：进行变频器所有参数的查看 / 设定。还可进行自学习。在程序模式时，不能进行电机运行的变更。

表 4.3 对按住操作器键的同时可进行访问的功能进行说明。

（注）将 b1-08（运行指令选择）设定为 1（有效）时，即使设定为程序模式也可执行运行指令。将 b1-08（运行指令选择）设定为 0（无效）时，在运行中不能切换为程序模式。

表 4.3 模式概要

模式	内容	键	LED 显示 <I>
驱动模式 (电机的运行 / 运行状态的监视)	频率指令显示		
	正转、反转选择		
	输出频率显示		
	输出电流显示		
	输出电压显示		
	监视显示		
程序模式 (参数的设定)	校验功能		
	通用设定模式		
	参数设定模式		
	自学习模式		

<I> 放大显示的 LED 指示灯表示该灯在闪烁。

◆ LED 操作器显示画面的切换方法（出厂设定）

接通电源时自动进入驱动模式。可按 和 对 LED 显示画面进行切换。

电源接通时	 出厂设定	<p>在此可对频率指令进行设定和监视。关于频率设定值的变更方法，请参照“驱动模式和程序模式”（77 页）。</p> <p>（注）可变更电源接通时所显示的项目。可通过 o1-02（电源 ON 时监视显示项目选择）进行选择。</p>
驱动模式		<p>For: 电机正转。 rEv: 电机反转。</p> <p>（注）电机不宜反转（风扇、泵等）时，可通过 b1-04（禁止反转选择）来禁止反转指令。</p> <p>反转运行 rEv 的设定方法</p> <p>设定为 LOCAL 时 指示灯点亮</p>
		<p>输出频率显示</p> <p>变频器可监视当前输出频率。</p>

4.3 驱动模式和程序模式

驱动 模 驱	<p>输出电流显示</p> 	可监视输出电流。
		
	<p>输出电压显示 (出厂设定)</p> 	<p>可通过 o1-01 (驱动模式显示项目选择) 来选择要在该画面中显示的项目。 → “附录 B 参数一览表” (305 页)</p>
程 序 模 驱		
	<p>监视显示</p> 	显示监视参数 (U 参数)。
		
	<p>校验功能</p> 	<p>核对、设定出厂后被变更的参数。 → “已变更参数的核对、设定 (校验模式)” (81 页)</p>
		
	<p>通用设定模式</p> 	<p>查看、设定变频器运行所需的基本参数。 → “通用设定模式” (79 页) (注) 显示参数根据 A1-06 (用途选择) 的设定而异。详细内容请参照 “用途选择” (87 页)。</p>
		
	<p>参数设定模式</p> 	<p>查看、设定所有参数。 → “参数一览表” (305 页)</p>
		
<p>自学习</p> 	<p>自动计算电机参数并进行设定。 → “自学习” (92 页)</p>	
		
驱动 模 驱	<p>频率指令显示</p> 	返回频率指令显示画面。

■ 驱动模式

在驱动模式下，可进行以下操作。

- 变频器的运行 / 停止
- 变频器状态监视显示（频率指令、输出频率、输出电流、输出电压）
- 警报内容显示
- 警报记录显示

（注）运行变频器时，请选择驱动模式。在变频器停止时可以切换为其他模式，但在运行时必须为驱动模式。

在驱动模式下的键操作示例如下所示。

例：将频率指令设定为 LOCAL 选择（LED 操作器），将频率指令的初始值 F 0.00（0Hz）变更为 F 6.00（6Hz）。

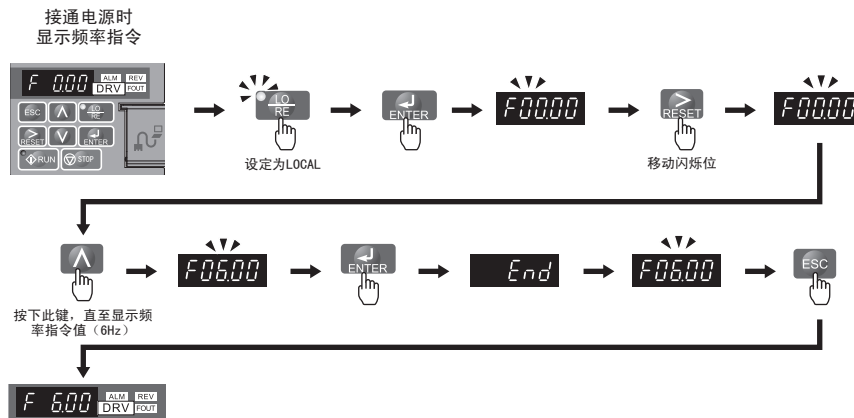


图 4.5 驱动模式下频率指令的设定

（注）为防止输入不正确的值，在输入频率指令值后，如果不按 ENTER 键，则不能变更频率指令值。将 o2-05（频率设定时的 ENTER 键功能选择）设定为 1（无需 ENTER 键）时，不用按 ENTER 键也可以变更频率设定值。

■ 程序模式

在程序模式下，可进行参数的设定和自学习。可根据设定内容分为以下模式。

- 校验模式 核对、设定出厂后被变更的参数。
- 通用设定模式 查看、设定变频器运行所需的最低限度的参数。
- 参数设定模式 查看、设定变频器的所有参数。
- 自学习模式 通过矢量控制或 PM 用矢量控制来运行电机时，变频器将自动计算电机参数并进行设定。

通用设定模式

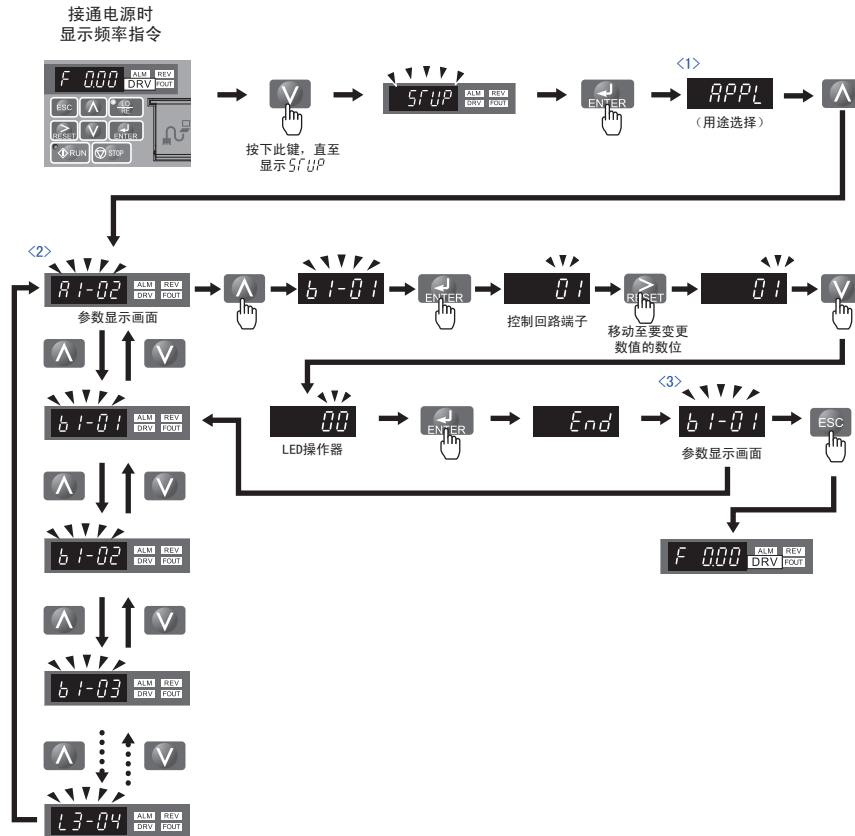
在通用设定模式下，可查看、设定变频器运行所需的最低限度的参数。请参照下一页的操作示例。

（注）1. 关于通用设定模式下的参数，请参照附录 B。可设定 / 监视访问级显示为“S”的参数。

2. 由 *APPL* 按 **ENTER**，则进入用途选择的设定画面。变更设定值后，参数将变为相应用途的最佳值，敬请注意。出厂时设定为 0（通用）。请参照“子流程图 A-3（运行 PM 电机）”（85 页）。

通用设定模式下的键操作示例如下所示。

例：将 b1-01（频率指令的选择 1）从 1（控制回路端子）变更为 0（LED 操作器）



- <1> 由 **APPL** 按 **ENTER**，则进入用途选择的设定画面。变更设定值后，参数将变为相应用途的最佳值。
- <2> 变更参数的设定值时，向右操作。
确认通用设定模式下显示的参数一览时，向下操作。
- <3> 要回到初始画面时，按 **ESC**。
变更通用设定模式下的其它参数时，请按 **▲** 或 **▼**。

图 4.6 通用设定模式下的键操作示例

◆ 参数设定值的变更

以加减速时间（C1）为例，操作方法如下所述。

例：将 C1-01（加速时间 1）的设定从 10.0s（出厂设定）变更为 20.0s

操作步骤		LED 显示
1	接通电源。显示初始画面。	F 0.00 ALM REV DRV FOUT
2	按 ▲ ，直至显示通用设定模式画面。	5rUP
3	按 ENTER ，显示参数设定画面。	APPL
4	按 ▲ ，直至显示 C1-01。	C1-01
5	按 ENTER ，则显示当前设定值（10.0s）。（最上位闪烁）	00 10.0
6	按 RESET ，将闪烁位移至要变更的数位。（1 闪烁）	00 10.0
7	按 ▲ ，输入 0020.0。	0020.0
8	按 ENTER ，输入该值。	End
9	自动回到参数设定画面（步骤 4）。	C1-01
10	长时间按 ESC ，直至返回初始画面。	F 0.00 ALM REV DRV FOUT

◆ 已变更参数的核对、设定（校验模式）

校验模式可显示因自主学习、参数设定模式、用途选择等设定，出厂设定被变更的参数。这有助于在更换变频器时对变更后的参数进行确认。如果没有变更，则在数据显示部显示 *none*。校验模式不仅可确认被变更的参数，还可变更设定值。具体方法如下所述。

（注）对于 A1-02（控制模式的选择）以外的 A1-□□ 以及 E5-01（电机代码的选择）参数，即使已变更出厂设定，也不会显示。

例：对在 80 页中变更的 C1-01（加速时间 1）的设定值 20.0s 进行核对。

确认变更后的参数。

操作步骤		LED 显示
1	接通电源。显示初始画面。	
2	按 ，直至显示校验画面。	
3	按 ，显示从出厂设定被变更的参数。 按 ，可显示变更后的参数一览。	
4	按 ，直至显示 C1-01。	
5	按 ，核对变更后的设定值。（最上位闪烁）	

◆ LOCAL / REMOTE 的切换方法

运行指令由 LED 操作器输入时，称为 LOCAL（本地）。由上位装置的顺控器等经由控制回路端子输入时，称为 REMOTE（远程）。

警告！关于机械重新启动时的安全措施

将 b1-07（运行指令切换后的运行选择）设定为 1 时（切换运行指令权时，根据运行信号运行），请注意以下情况。从 LOCAL 模式切换为 REMOTE 模式时，如果运行指令为 ON，可能会因变频器突然动作而导致人身事故。在接通变频器电源前，请确认旋转机械的周围没有人员。请在切换 REMOTE 模式和 LOCAL 模式前进行接线。

LOCAL 模式的运行与 REMOTE 模式的运行切换方法有以下 2 种。

- （注）1. 选择 LOCAL 时，LO / RE 指示灯点亮。
2. 在运行指令输入过程中，不能进行 LOCAL / REMOTE 的切换。

■ 通过 LED 操作器上的 LO/RE 选择键进行切换

操作步骤		LED 显示
1	接通电源。显示初始画面。	
2	按 。LO/RE 指示灯点亮。 要设定为 REMOTE 时，再次按 。	

■ 通过多功能接点输入端子（S1 ~ S7）进行切换

如果将 H1-01 ~ H1-07（多功能接点输入端子 S1 ~ S7 的功能选择）设定为 1（LOCAL/REMOTE 选择），则可通过端子开关的 ON/OFF，进行 LOCAL / REMOTE 的切换。

多功能接点输入端子的设定方法如下所述。

- （注）1. 关于多功能接点输入的功能一览表，请参照“H1：多功能接点输入”（323 页）。
2. 进行该设定后，LED 操作器的 LO/RE 选择键功能将变为无效。

◆ 通用设定模式下可设定的参数一览

■ 通用设定模式（STUP）

本变频器使用的参数分类为 A ~ U。为简化变频器的设定，选择了常用参数，编入在“通用设定模式”中。

1. 设定参数时，请首先选择“通用设定模式”。请按向上键 / 向下键，直至显示 *STUP*。
2. 请选择参数，变更设定。表 4.4 中显示在通用设定模式下可使用的参数。通用设定模式中沒有想要设定的参数时，请使用“参数设定模式”。

- (注) 1. 变更参数 A1-02 (控制模式的选择) 的设定时，部分参数的设定值将随之改变。
 2. 本书还对在通用设定模式下不显示的参数进行了说明。在设定通用设定模式下不显示的参数时，请使用程序模式的“Par”菜单。
 3. 显示的参数根据 A1-06 (用途选择) 的设定而异。详细内容请参照“用途选择”(87 页)。

表 4.4 通用设定模式下的参数一览表

No.	名称	No.	名称
A1-02	控制模式的选择	E1-01	输入电压设定
b1-01	频率指令选择 1	E1-03	V/f 曲线选择
b1-02	运行指令选择 1	E1-04	最高输出频率
b1-03	停止方法选择	E1-05	最大电压
C1-01	加速时间 1	E1-06	基本频率
C1-02	减速时间 1	E1-09	最低输出频率
C6-01	ND/HD 选择	E1-13	基本电压
C6-02	载波频率选择	E2-01	电机额定电流
d1-01	频率指令 1	E2-04	电机的极数
d1-02	频率指令 2	E2-11	电机额定容量
d1-03	频率指令 3	H4-02	多功能模拟量输出端子 AM 输出增益
d1-04	频率指令 4	L1-01	电机保护功能选择
d1-17	点动频率指令	L3-04	减速中防止失速功能选择

4.4 运行前的步骤

该节中的流程图说明了起动变频器前所需的基本步骤。请根据具体用途，参照相应的流程图。本节仅介绍基本的设定。

流程图	子流程图	目的	页码
A	-	基本起动步骤和自学习	83
-	A-1	V/f 控制下的节能运行或速度搜索等简单的运行	84
-	A-2	无 PG 矢量控制下的高精度运行	85
-	A-3	使用 PM 电机时的运行	85
-	-	使用用途选择功能时，请参照“4.6 用途选择”（87 页）。	-

◆ 流程图 A（通过最低限度的设定变更，连接电机进行运行）

流程图 A 对通过最低限度的设定变更连接电机进行运行的方法进行说明。根据用途不同，设定方法会有若干差异。在不需要高精度控制的用途中，请使用变频器的初始设定参数。

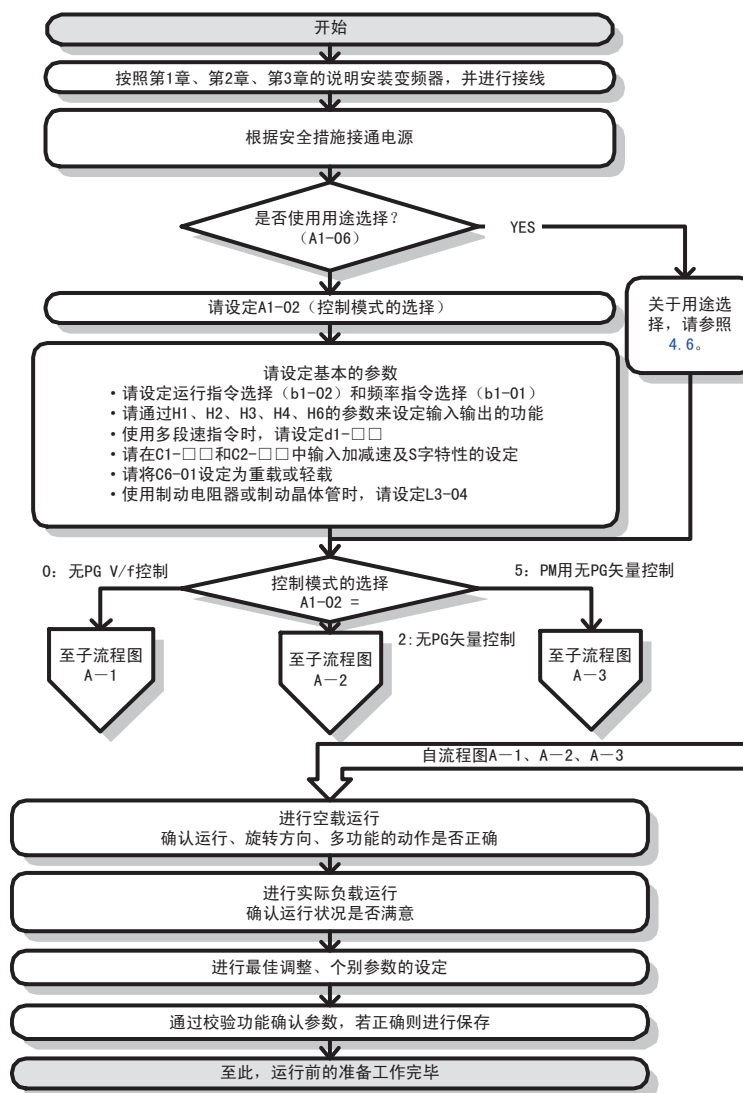


图 4.7 V1000 运行前的基本步骤

◆ 子流程图 A-1（通过 V/f 控制来运行）

通过无 PG V/f 控制来运行时，请根据以下流程图来设定变频器。无 PG V/f 控制适用于风机或泵等用途。本例对节能控制和速度搜索功能的设定进行说明。不能进行旋转形自学习时，可使用 V/f 控制。

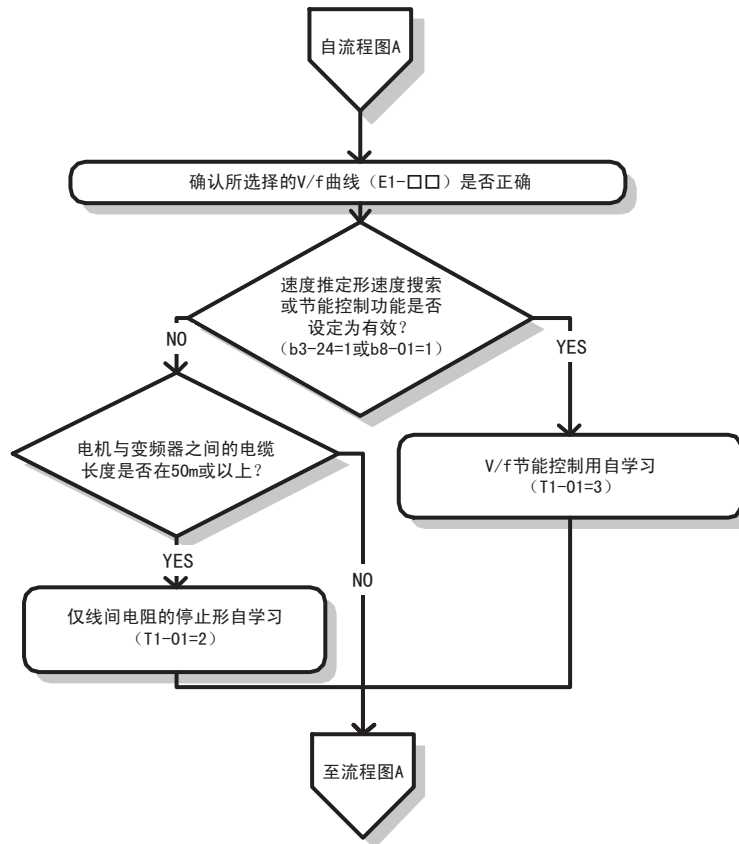


图 4.8 V/f 控制下的节能运行或速度搜索等简单的运行

◆ 子流程图 A-2 (高性能、高精度地运行电机)

子流程图 A-2 对使用无 PG 矢量控制时的设定进行说明。矢量控制在需要高起动转矩、速度限制等用途中较为有效。

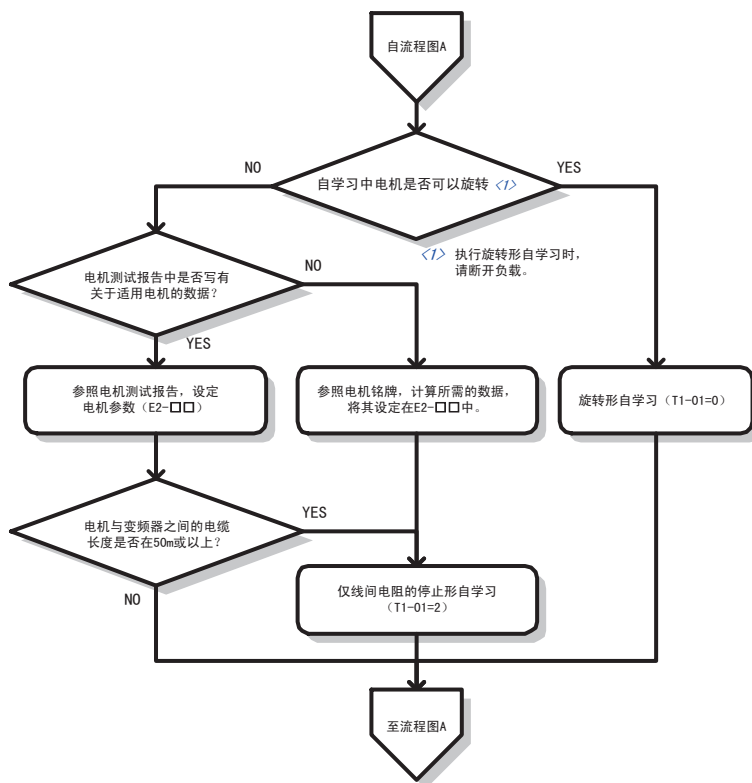


图 4.9 无 PG 矢量控制下的高精度运行

◆ 子流程图 A-3 (运行 PM 电机)

子流程图 A-3 对 PM 用无 PG 矢量控制的设定进行说明。PM 电机在需要节能和可变转矩等用途中较为有效。

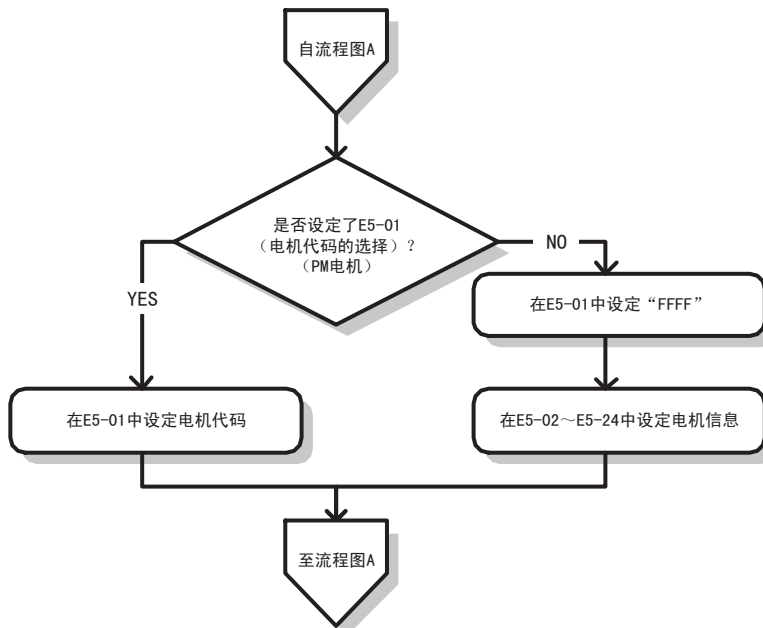


图 4.10 PM 用无 PG 矢量控制时

4.5 接通电源和显示状态的确认

◆ 接通电源和显示状态的确认



■ 接通电源

请务必确认以下项目后，再接通电源。

项目	内容
电源电压的确认	请确认电源电压是否正确。 200V 级：单相 AC200V ~ 240V 50/60Hz 200V 级：三相 AC200V ~ 240V 50/60Hz 400V 级：三相 AC380V ~ 440V 50/60Hz
	请对电源输入端子 R/L1、S/L2、T/L3 进行可靠接线。 (※单相 200V 级时，请对 R/L1、S/L2 接线)
	确认变频器和电机正确接地。
变频器输出端子和电机端子的连接确认	请确认变频器输出端子 (U/T1、V/T2、W/T3) 和电机端子 (U、V、W) 的连接是否牢固。
和变频器控制回路端子的连接确认	请确认变频器的控制回路端子和其它控制装置的连接是否牢靠。
变频器控制端子状态的确认	请确认变频器控制回路端子是否全部处于 OFF 状态 (变频器不运行的状态)。
负载状态的确认	请确认电机是否为空载状态 (未与机械系统连接的状态)。

■ 显示状态的确认

接通电源后，LED 操作器的显示正常时如下所示。

No	名称	内容
正常时		数据显示部将显示频率指令的监视状态。 DRV 点亮。
故障时	 (例) 主回路欠电压	显示结果因故障内容而异。请参照“6 章 故障诊断及对策”(229 页)，采取适当措施。 ALM 和 DRV 点亮。

(注) 正常时的操作器显示内容因设定而异。

4.6 用途选择

本变频器内置有“用途选择”功能，可使设定简易化。只需从下表选择所用用途，一键操作即可完成设定。另外，将要频繁调整的参数作为常用参数保存于 A2-01 ~ A2-16，以便简单设定 / 查看。

- (注) 1. 设定 A1-06 (用途选择) 之前，请先进行初始化 (A1-03 = 2220、3330)。
 2. 请勿向 A1-06 (用途选择) 设定范围以外的值。如果设定范围以外的值，在 STUP 模式下 APPL 闪烁显示的状态下，向上键和向下键将不起作用。此时，请按 ESC 键，返回 STUP 模式。可使用向上键和向下键切换为其他模式。
 3. A1-06 (用途选择) 中设定的值不能变更。变更设定时，请先用 A1-03 = 2220 进行初始化，然后再进行设定。
 另外，即使向 A1-06 (用途选择) 设定范围以外的值，也不会影响变频器的运行。如果通过初始化将所有的参数初始化后影响运行，则无需变更设定。

警告！ 如果设定参数 A1-06 (用途选择)，则输入输出端子的出厂设定功能将根据设定值自动发生变化。试运行前，请确认变频器的输入输出信号和外部顺控。如果疏忽确认，可能会导致人身事故。

No.	名称	设定范围	出厂设定
A1-06	用途选择	0: 通用 1: 给水泵 2: 传送带 3: 给气、排气用风机 4: AHU (HVAC) 风机 5: 空气压缩机 6: 卷扬机 (升降用) 7: 起重机 (平移) 8: 传送带 2 <1>	0

<1> 本选项仅适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。

◆ 1: 给水泵用参数

表 4.5 给水泵：参数最佳值一览

No.	名称	最佳值
A1-02	控制模式的选择	0: 无 PG V/f 控制
b1-04	禁止反转选择	1: 禁止反转
C1-01	加速时间 1	1.0s
C1-02	减速时间 1	1.0s
C6-01	ND/HD 选择	1: 轻载额定 (ND)
E1-03	V/f 曲线选择	F: 任意 V/f 曲线
E1-07	中间输出频率	30.0Hz
E1-08	中间输出频率电压	60.0V
L2-01	瞬时停电动作选择	1: 有效
L3-04	减速中防止失速功能选择	1: 有效

表 4.6 给水泵：登记到常用参数 (A2-01 ~ A2-16) 中的参数

No.	名称	No.	名称
b1-01	频率指令选择 1	E1-08	中间输出频率电压
b1-02	运行指令选择 1	E2-01	电机额定电流
b1-04	禁止反转选择	H1-05	端子 S5 的功能选择
C1-01	加速时间 1	H1-06	端子 S6 的功能选择
C1-02	减速时间 1	H1-07	端子 S7 的功能选择
E1-03	V/f 曲线选择	L5-01	故障重试次数
E1-07	中间输出频率	-	-

◆ 2: 传送带用参数

表 4.7 传送带：参数最佳值一览

No.	名称	最佳值
A1-02	控制模式的选择	0: 无 PG V/f 控制
C1-01	加速时间 1	3.0s
C1-02	减速时间 1	3.0s
C6-01	ND/HD 选择	0: 重载额定 (HD)
L3-04	减速中防止失速功能选择	1: 有效

表 4.8 传送带：登记到常用参数 (A2-01 ~ A2-16) 中的参数

No.	名称	No.	名称
A1-02	控制模式的选择	C1-02	减速时间 1
b1-01	频率指令选择 1	E2-01	电机额定电流
b1-02	运行指令选择 1	L3-04	减速中防止失速功能选择
C1-01	加速时间 1	-	-

◆ 3: 给气、排气风机用参数

表 4.9 给气、排气风机：参数最佳值一览

No .	名称	最佳值
A1-02	控制模式的选择	0: 无 PG V/f 控制
b1-04	禁止反转选择	1: 禁止反转
C6-01	ND/HD 选择	1: 轻载额定 (ND)
E1-03	V/f 曲线选择	F: 任意 V/f 曲线
E1-07	中间输出频率	30.0Hz
E1-08	中间输出频率电压	50.0V
L2-01	瞬时停电动作选择	1: 有效
L3-04	减速中防止失速功能选择	1: 有效

表 4.10 给气、排气风机：登记到常用参数 (A2-01 ~ A2-16) 中的参数

No .	名称	No .	名称
b1-01	频率指令选择 1	E1-07	中间输出频率
b1-02	运行指令选择 1	E1-08	中间输出频率电压
b1-04	禁止反转选择	E2-01	电机额定电流
b3-01	起动时速度搜索选择	H1-05	端子 S5 的功能选择
C1-01	加速时间 1	H1-06	端子 S6 的功能选择
C1-02	减速时间 1	H1-07	端子 S7 的功能选择
E1-03	V/f 曲线选择	L5-01	故障重试次数

◆ 4: AHU (HVAC 风机) 用参数

表 4.11 AHU (HVAC 风扇)：参数最佳值一览

No .	名称	最佳值
A1-02	控制模式的选择	0: 无 PG V/f 控制
b1-04	禁止反转选择	1: 禁止反转
C6-01	ND/HD 选择	1: 轻载额定 (ND)
C6-02	载波频率选择	3: 8.0kHz
H2-03	端子 P2 的功能选择 (开路集电极)	39: 累计电能输出
L2-01	瞬时停电动作选择	2: CPU 动作中有效
L8-03	散热片过热 (oH) 预警动作选择	4: 频率递减时继续运行
L8-38	载波频率降低选择	2: 所有频率范围过载时载波频率递减

表 4.12 AHU (HVAC 风扇)：登记到常用参数 (A2-01 ~ A2-16) 中的参数

No .	名称	No .	名称
b1-01	频率指令选择 1	E1-03	V/f 曲线选择
b1-02	运行指令选择 1	E1-04	最高输出频率
b1-04	禁止反转选择	E2-01	电机额定电流
C1-01	加速时间 1	H3-11	多功能模拟量输入端子 A2 输入增益
C1-02	减速时间 1	H3-12	多功能模拟量输入端子 A2 输入偏置
C6-02	载波频率选择	L2-01	瞬时停电动作选择
d2-01	频率指令上限值	L8-03	散热片过热 (oH) 预警动作选择
d2-02	频率指令下限值	o4-12	kWh 监视初始化选择

◆ 5: 空气压缩机用参数

表 4.13 空气压缩机：参数最佳值一览

No .	名称	最佳值
A1-02	控制模式的选择	0: 无 PG V/f 控制
b1-04	禁止反转选择	1: 禁止反转
C1-01	加速时间 1	5.0s
C1-02	减速时间 1	5.0s
C6-01	ND/HD 选择	0: 重载额定 (HD)
E1-03	V/f 曲线选择	F: 任意 V/f 曲线
L2-01	瞬时停电动作选择	1: 有效
L3-04	减速中防止失速功能选择	1: 有效

表 4.14 空气压缩机：登记到常用参数（A2-01 ~ A2-16）中的参数

No .	名称	No .	名称
b1-01	频率指令选择 1	E1-03	V/f 曲线选择
b1-02	运行指令选择 1	E1-07	中间输出频率
b1-04	禁止反转选择	E1-08	中间输出频率电压
C1-01	加速时间 1	E2-01	电机额定电流
C1-02	减速时间 1		

◆ 6: 卷扬机（升降用）用参数

- (注) 1. 关于将变频器用于卷扬机（升降用）时的注意事项，请参照“将变频器用于升降机时的注意事项”（90 页）。
 2. 设定为卷扬机（升降用）后，请务必进行自学习。
 3. 自学习后如果显示 UL3，则请将 L6-01 返回到 0，然后再次进行自学习。

表 4.15 卷扬机（升降用）：参数最佳值一览

No .	名称	最佳值
A1-02	控制模式的选择	2: 无 PG 矢量控制
b1-01	频率指令选择 1	0: LED 操作器或 LCD 操作器
b6-01	起动时的 DWELL 频率	3.0Hz
b6-02	起动时的 DWELL 时间	0.3s
C1-01	加速时间 1	3.0s
C1-02	减速时间 1	3.0s
C6-01	ND/HD 选择	0: 重载额定 (HD)
C6-02	载波频率选择	2: 5kHz
d1-01	频率指令 1	6.0Hz
d1-02	频率指令 2	30.0Hz
d1-03	频率指令 3	60.0Hz
E1-03	V/f 曲线选择	F: 任意 V/f 曲线
H2-01	端子 P1 的功能选择 (光电耦合器)	37: 频率输出中
H2-02	端子 P2 的功能选择 (光电耦合器)	5: 频率 (FOUT) 检出 2
L2-03	最小基极封锁 (BB) 时间	0.3s
L3-04	减速中防止失速功能选择	0: 无效
L4-01	频率检出值	2.0Hz
L4-02	频率检出幅度	0.0Hz
L6-01	过转矩 / 转矩不足检出动作选择 1	8: 运行中常时检出转矩不足, 检出后切断输出 (保护动作)
L6-02	过转矩 / 转矩不足检出值 1	5%
L6-03	过转矩 / 转矩不足检出时间 1	0.5s
L8-05	输入缺相保护选择	1: 有效
L8-07	输出缺相保护选择	1: 有效
L8-38	载波频率降低选择	1: 6Hz 或以下过载时载波频率递减
L8-41	电流警告选择	1: 有效 (输出)

表 4.16 卷扬机（升降）：登记到常用参数（A2-01 ~ A2-16）中的参数

No .	名称	No .	名称
A1-02	控制模式的选择	d1-02	频率指令 2
b1-01	频率指令选择 1	d1-03	频率指令 3
b6-01	起动时的 DWELL 频率	E1-08	中间输出频率电压
b6-02	起动时的 DWELL 时间	H2-01	端子 MA、MB、MC 的功能选择 (接点)
C1-01	加速时间 1	L1-01	电机保护功能选择
C1-02	减速时间 1	L4-01	频率检出值
C6-02	载波频率选择	L6-02	过转矩 / 转矩不足检出值 1
d1-01	频率指令 1	L6-03	过转矩 / 转矩不足检出时间 1

◆ 将变频器用于升降机时的注意事项

- 作为开 / 关制动器的条件，请使用以下的变频器输出信号。
请务必将 L4-07（频率检出条件）设定为 0（基极封锁中不检出）。
即使在外部基极封锁指令输入中，如果输入运行指令，输出频率也会升高。因此，设定为 L4-07 = 1（常时检出）时，频率检出动作，制动器信号呈打开状态。
作为制动器开 / 关信号，使用多功能光电耦合器输出端子（P1-PC）时的参数设定示例如下表所示。

制动器开 / 关信号		制动器开 / 关值调整		控制模式		
信号名称	参数	信号名称	参数	无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 矢量
频率检出 2	L4-07=0	频率检出值	L4-01 =1.0 ~ 3.0Hz <1>	○	○	×
	H2-03=5	频率检出幅度	L4-02 =0.0 ~ 0.5Hz <2>			

- <1> 无 PG 矢量 1 控制时的普通设定范围。V/f 控制时，请设定为电机的额定滑动频率 +0.5Hz 左右。如果设定过低，将会发生电机转矩不足，容易导致滑落事故。该设定值必须高于 E1-09（最低输出频率）和下列时序图中 L4-02 的值。但是，如果设定值过大，启动时容易发生冲击。
- <2> 用 L4-02（频率检出幅度）（0.0 ~ 0.5Hz）可以调整频率检出 2 的滞后。如果在停止时发生滑落，请调整到 0.1Hz 左右。

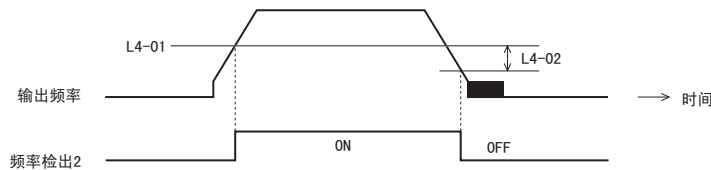


图 4.11 频率检出 2

- 请如下所示设计制动器开 / 闭顺控的回路。
 - 如果顺控器侧运行条件成立，请将顺控设定为 MA、MB、MC 闭合（ON）时制动器打开。
 - 在紧急情况下和故障信号输出时，请务必使制动器闭合。
 - 请使升降指令为闭合时制动器打开。
- 通过模拟量信号进行变速时，请将 b1-01（频率指令的选择 1）设定为 1（控制回路端子（模拟量输入））。
- 制动器开 / 闭顺控的时序图如下所示。

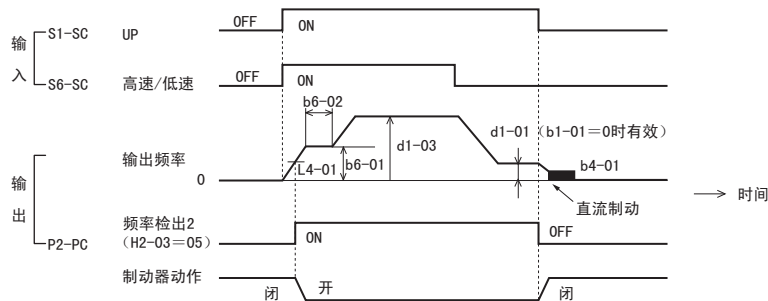


图 4.12 制动器开 / 闭顺控的时序图

◆ 7: 起重机（平移）用参数

表 4.17 起重机（平移）：参数最佳值一览

No.	名称	最佳值
A1-02	控制模式	0: 无 PG V/f 控制
b1-01	频率指令选择 1	0: LED 操作器或 LCD 操作器
C1-01	加速时间 1	3.0s
C1-02	减速时间 1	3.0s
C6-01	ND/HD 选择	0: 重载额定 (HD)
C6-02	载波频率选择	2: 5kHz
d1-01	频率指令 1	6.0Hz
d1-02	频率指令 2	30.0Hz
d1-03	频率指令 3	60.0Hz
H1-05	端子 S5 的功能选择	3: 多段速指令 1
H1-06	端子 S6 的功能选择	4: 多段速指令 2
H2-02	端子 P1 的功能选择 (光电耦合器)	37: 频率输出中
L3-04	减速中防止失速功能选择	0: 无效
L8-05	输入缺相保护选择	1: 有效
L8-07	输出缺相保护选择	1: 有效 (仅检出一相的输出缺相)
L8-38	载波频率递减选择	1: 6Hz 或以下过载时载波频率递减
L8-41	电流警告选择	1: 有效 (输出)

表 4.18 起重机（平移）：登记到常用参数 (A2-01 ~ A2-16) 中的参数

No.	名称	No.	名称
b1-01	频率指令选择 1	d1-03	频率指令 3
C1-01	加速时间 1	E2-01	电机额定电流
C1-02	减速时间 1	H1-05	端子 S5 的功能选择
C6-02	载波频率选择	H1-06	端子 S6 的功能选择
d1-01	频率指令 1	H2-01	端子 MA、MB、MC 的功能选择 (接点)
d1-02	频率指令 2	L1-01	电机保护功能选择

◆ 8: 传送带用参数 2

表 4.19 传送带 2: 参数最佳值一览

No.	名称	最佳值
A1-02	控制模式的选择	0: 无 PG V/f 控制
C1-01	加速时间 1	3.0s
C1-02	减速时间 1	3.0s
C6-01	ND/HD 选择	0: 重载额定 (HD)
L3-04	减速中防止失速功能选择	7: 过励磁制动 3
n3-13	过励磁增益	1.4
n3-21	过励磁抑制电流值	150%

表 4.20 传送带 2: 用户参数 (A2-01 ~ A2-16) 中登录的参数

No.	名称	No.	名称
A1-02	控制模式的选择	E2-01	电机额定电流
b1-01	频率指令选择 1	L3-04	减速中防止失速功能选择
b1-02	运行指令选择 1	n3-13	过励磁增益
C1-01	加速时间 1	n3-21	过励磁抑制电流值
C1-02	减速时间 1	-	-

4.7 自学习

◆ 自学习的种类

自学习有以下 3 种。请根据“自学习的步骤”（94 页）的流程图，选择相应的自学习。

表 4.21 自学习的种类

种类	参数设定	使用条件和优点	使用的控制模式
V/f 节能控制用自学习	T1-01 = 3	<ul style="list-style-type: none"> 自学习时电机可旋转 用于提高转矩补偿、滑差补偿、节能控制、速度搜索等功能的精度 适用于在无 PGV/f 控制模式下使用速度推定形速度搜索或节能控制时 	无 PG V/f 控制
旋转形自学习	T1-01 = 0	<ul style="list-style-type: none"> 自学习时电机可旋转 可进行更高精度的电机控制 	无 PG 矢量控制
仅对线间电阻的停止形自学习	T1-01 = 2	<ul style="list-style-type: none"> 电机电缆长度在 50m 或以上 进行自学习后，在现场安装时电机电缆长度发生变化时 电机容量和变频器容量不同时 	无 PG V/f 控制 无 PG 矢量控制

（注）IPM 电机、SPM 电机等的 PM 电机不能自学习。

◆ 进行自学习前的注意事项

在进行自学习前，请确认以下几点。

■ 自学习的全部相关内容


- 变频器的自学习具有自动检测电机电气参数的功能。和伺服系统的自学习（检测负载的大小）根本不同。
- 进行变频器的自学习时，需要输入电机铭牌上的数据。在进行自学习前，请确认这些信息。
（注）为了充分发挥变频器应有的性能，所选变频器的输入电源电压不得低于电机的额定电压。
- 要提高自学习精度时，请确认变频器的输入电源电压是否在电机的额定电压以上。
（注）在高速（约为额定转速的 90% 或以上）的范围内需要速度或转矩的精度时，请选择低于变频器的输入电源 20V（400V 级为 40V）或以上额定电压的电机。输入电源电压与电机额定电压相同时，变频器将发生输出电压不足，不能充分发挥其性能。
- IPM 电机、SPM 电机等的 PM 电机不能进行自学习。
- 如果要中断自学习，请务必按 LED 操作器上的  键。
- 自学习时的多功能输入端子与多功能输出端子的状态如下所示。

表 4.22 自学习时多功能输入输出端子的状态

自学习模式	多功能输入功能	多功能输出功能
V/f 节能控制用自学习	不动作	与通常运行时的动作相同
旋转形自学习	不动作	与通常运行时的动作相同
仅对线间电阻的停止形自学习	不动作	保持自学习开始状态

警告！关于机械重新启动时的安全措施

在电机与机械连接的状态下，进行仅对线间电阻的停止形自学习时，请勿在自学习过程中错误打开制动器。否则会导致人身事故或机械损坏。

请务必设计可通过变频器的多功能接点输入而使制动器打开回路不动作的顺控。

（注）进行旋转形自学习时，务必使电机与机械分离，确认电机即使运行也无危险后再进行自学习。否则会引起变频器动作不良。对连接了负载的电机进行旋转形自学习时，可能会出现不能正确计算电机参数、电机动作异常的情况。

■ 旋转形自学习

- 在使用有恒功率特性的电机时或需要高精度的用途时，请在脱离负载的状态下进行旋转形自学习。
- 如果电机的负载在额定值的 30% 或以下，则可在电机接有负载的状态下进行自学习。如果在连接过大负载的状态下进行旋转形自学习，不仅检测不到正确的电机参数，而且会使电机发生异常动作，十分危险。
- 请确认制动器是否打开。
- 请确认电机是否在机械系统的力的作用下旋转。

■ 仅对线间电阻的停止形自学习

- 如果在进行自学习并安装电机后，变频器与电机间的接线距离变为 50m 或以上时，请进行仅对线间电阻的停止形自学习。
- 即使选择 V/f 控制，如果电机电缆较长（50m 或以上），也请进行仅对线间电阻的停止形自学习。

警告！ 为了防止触电
进行仅对线间电阻的停止形自学习时，电机虽然不运行，但仍处于通电状态。在自学习结束前，请勿随便触摸电机。

◆ 关于自学习中的故障显示


在自学习过程中按 ，或检测到测定故障时，会显示故障信息并中断自学习。示例如下所示。



图 4.13 自学习中断时的故障显示

◆ 自学习的实施

■ 自学习的步骤

一般情况下，自学习的步骤如下所示。

1. 请熟读“进行自学习前的注意事项”（92页）。
2. 请参考图 4.14，确认何种自学习模式最佳。

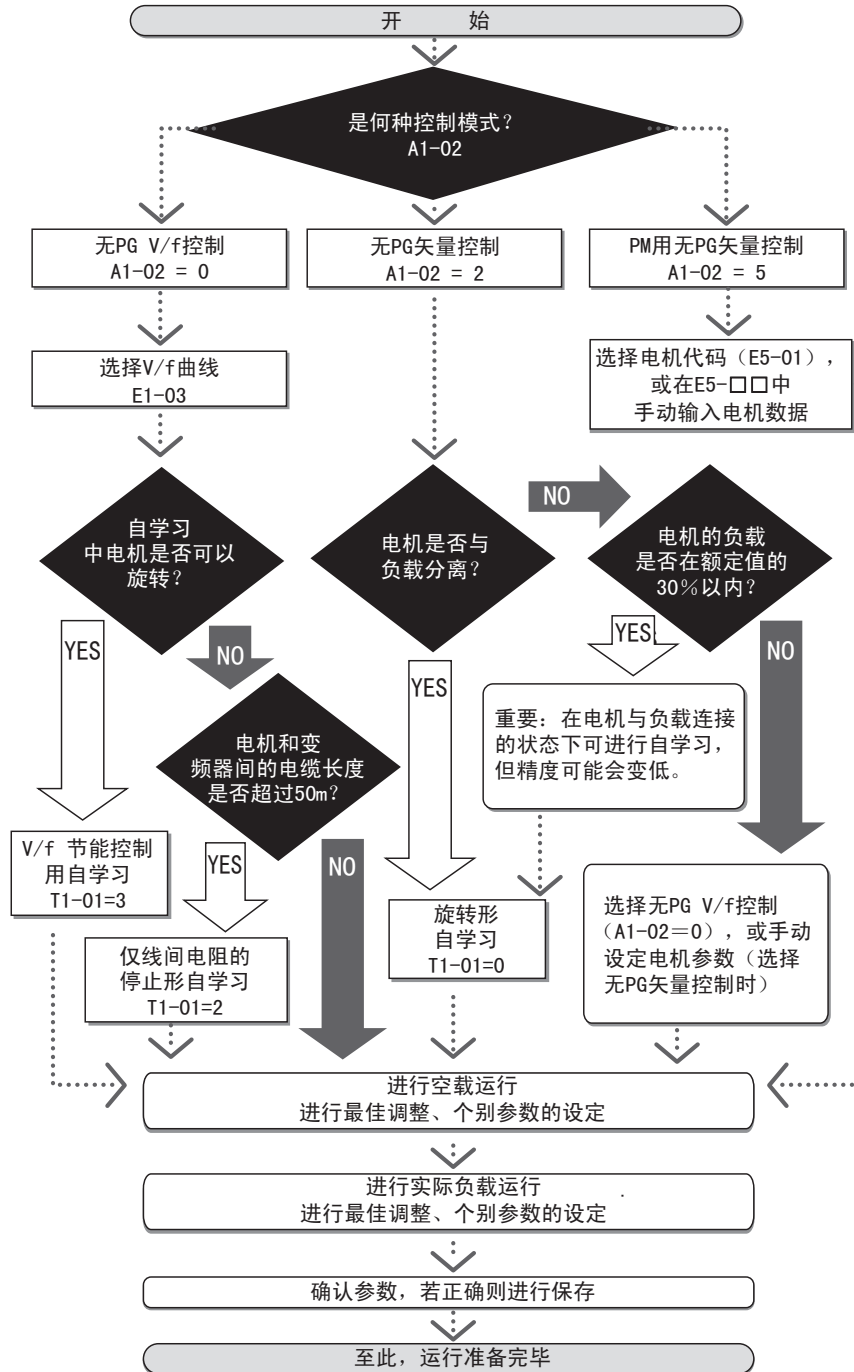


图 4.14 自学习的选择

3. 在 T1-01（自学习模式选择）上设定自学习的模式。
4. 请输入电机铭牌数据。
5. 开始自学习。
6. 自学习正常结束后，请在空载状态下进行试运行，如有必要，请对参数进行调整。
7. 空载状态下的试运行正常结束后，请在连接负载状的态下进行试运行，如有必要，请对参数进行调整。

◆ 自学习示例

下面以旋转形自学习为例对操作方法进行说明。请确认 A1-02（控制模式的选择）的设定是否为 2（无 PG 矢量控制）。

■ 自学习模式的选择

操作步骤			LED 显示
1	接通电源。显示初始画面。	→	
2	按 ，直至显示自学习画面。	→	
3	按 ，显示参数设定画面。	→	
4	按 ，确认 T1-01 的当前设定值为 00（旋转形自学习）。	→	
5	按 ，移动闪烁位。	→	
6	按 ，设定为 00（旋转形自学习）。	→	
7	按 ，输入该值。	→	
8	自动回到参数设定画面（步骤 3）。		

■ 输入电机铭牌数据

选择了自学习模式后，请按照电机铭牌值输入电机信息。

（注）从“自学习模式的选择”（95 页）的步骤 8 开始继续操作。

操作步骤			LED 显示
1	按 ，显示 T1-02（电机输出电能）。	→	
2	按 后，显示接通电源时 E2-11（电机额定容量）的设定值。	→	
3	按 ，移动闪烁位。	→	
4	请按 ，按照电机铭牌值变更设定值。 （例：0.4kW → 0.2kW）	→	
5	按 ，输入该值。	→	
6	自动回到参数设定画面（步骤 1）。	→	
7	反复操作步骤 1 ~ 5，输入以下参数的设定值。 • T1-03（电机额定电压） • T1-04（电机额定电流） • T1-05（电机的基本频率） • T1-06（电机的极数） • T1-07（电机的基本转速）	→	

（注）1. 关于各种设定的详细内容，请参照“自学习时设定的参数”（96 页）。
2. 进行仅对线间电阻的停止形自学习时，请设定 T1-02 和 T1-04。

■ 开始自学习

警告！关于机械重新启动时的安全措施

自学习时，可能会因电机突然启动而导致人身事故。进行自学习之前，请确认电机和负载机械周围的安全状况。

警告！为了防止触电






进行停止形自学习时，电机虽然不运行，但仍处于通电状态。触摸电机可能导致触电。在自学习结束前，请勿触摸电机。

重要：在制动器制动的状态下，不能正常进行旋转形自学习。如果错误操作，可能会导致变频器误动作。进行自学习之前，请确认电机能顺畅无阻地旋转。

重要：对于连接了负载的电机，请勿进行旋转形自学习。否则会导致变频器动作不良。对连接了负载的电机进行旋转形自学习时，可能会出现不能正确计算电机参数、电机动作异常的情况。请将电机与负载的结合部分离开。

输入电机铭牌值后，按 ，显示自学习画面，开始自学习。

(注) 从“输入电机铭牌数据”(95页)的步骤7开始继续操作。

操作步骤			LED 显示
1	输入电机铭牌值后，按  。	→	
2	按  ，开始自学习。 DRV 点亮。在不旋转状态下，大约通电 30 秒后，电机开始旋转。 (注) TUn 10 的十位显示 T1-00 (电机 1/2 的选择) 的设定值。个位显示 T1-01 (自学习模式选择) 的设定值。	→	
3	约 1 ~ 2 分钟后自学习结束。	→	

◆ 自学习时设定的参数

T1-□□ 参数用于输入自学习所需的数据。

- (注) 1. 自学习时设定的参数 (T1 参数) 在自学习结束后将变频器的电源 OFF 后再次置为 ON 时，通过自学习获得的设定内容将返回初始值，敬请注意。
2. 当为变频电机或矢量专用电机时，电压或频率可能会比通用电机低。首先请以铭牌值进行自学习。可确认电机以基本电压运行时的频率。自学习完成后，请变更最高输出频率 (E1-04)。

■ T1-00 电机 1/2 的选择

选择进行自学习的电机。第 1 电机与第 2 电机的切换有效 (H1-□□ = 16) 时可进行设定。无效时不予显示。

No.	名称	设定范围	出厂设定
T1-00	电机 1/2 的选择	1、2	1

1: 第 1 电机

自学习时，作为第 1 电机的参数，自动设定 E1-□□ 和 E2-□□。

2: 第 2 电机

第 2 电机的自学习时，作为第 2 电机的参数，自动设定 E3-□□ 和 E4-□□。此时，请确认第 2 电机是否因自学习而与变频器连接。

■ T1-01 自学习模式选择

选择自学习的模式。关于自学习模式所引起的差异，请参照“自学习的种类”(92页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
T1-01	自学习模式选择	0、2 (无 PG 矢量控制) 2、3 (V/f 控制)	0 (无 PG 矢量控制) 2 (无 PG V/f 控制)

0: 旋转形自学习

2: 仅对线间电阻的停止形自学习

3: V/f 节能控制用自学习

■ T1-02 电机输出功率

根据电机的铭牌值，设定电机的输出功率。为获得电机的最佳性能，请选择为变频器额定值的 50 ~ 100% 的电机。

No.	名称	设定范围	出厂设定
T1-02	电机输出功率	<1>	取决于 o2-04、C6-01

- <1> 设定范围因变频器的软件版本而异。
1016 或更高版本: 0.03 ~ 650.00kW
1015 或更低版本: 0.00 ~ 650.00kW

■ T1-03 机额定电压 (T1-01 = 0、3)

根据电机的铭牌值，设定电机的额定电压 (V)。当为恒功率电机时，请设定基本转速时的值。

当为变频电机或矢量专用电机时，电压或频率可能会比通用电机低。请务必确认铭牌及测试报告书。另外，如果知道空载时的值，为了保证精度，请在 T1-03 上设定空载时的电压。

No.	名称	设定范围	出厂设定
T1-03 <1>	电机额定电压	0.0 ~ 255.5V	200.0V

<1> 为 200V 级变频器的值。当为 400V 级变频器时，为该值的 2 倍。

■ T1-04 电机额定电流

根据电机的铭牌值，设定电机的额定电流 (A)。为获得电机的最佳性能，请选择为变频器额定值的 50 ~ 100% 的电机。请设定电机基本转速时的电流。

No.	名称	设定范围	出厂设定
T1-04	电机额定电流	变频器额定电流的 10 ~ 200%	取决于 o2-04、C6-01

■ T1-05 电机的基本频率 (T1-01 = 0、3)

根据电机的铭牌值，设定电机的基本频率 (Hz)。以高于基本频率的速度操作时，或者在弱励磁范围内操作时，请在 T1-04 上设定基本频率。需要更高精度和控制性能时，如果知道空载时的频率，请将其设定到 T1-05 上。请务必确认电机的铭牌及测试报告书。

No.	名称	设定范围	出厂设定
T1-05	电机的基本频率	0.0 ~ 400.0Hz	60.0Hz

■ T1-06 电机的极数 (T1-01 = 0、3)

根据电机的铭牌值，设定电机的极数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
T1-06	电机的极数	2 ~ 48 极	4 极

■ T1-07 电机的基本转速 (T1-01 = 0、3)

根据电机的铭牌值，设定电机的基本转速 (min^{-1})。以高于基本转速的速度操作时，或者在弱励磁范围内操作时，请在 T1-07 上设定基本转速。

No.	名称	设定范围	出厂设定
T1-07	电机的基本转速	0 ~ 24000 min^{-1}	1750 min^{-1}

■ T1-11 电机铁损 (T1-01 = 0、3)

设定节能系数计算用铁损。变更 E2-10 的设定值，再次接通电源时，T1-11 上显示 E2-10 的设定值。输入自学习用数据时，如果 T1-02 (电机输出功率) 未变更，则变频器在 T1-11 上自动设定与 T1-02 所设定的电机容量相符的值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
T1-11	电机铁损	0 ~ 65535W	取决于 o2-04、C6-01

4.8 空载状态下的试运行

◆ 空载状态下的试运行

下面对电机在空载（电机不连接机械）状态下试运行的方法进行说明。

■ 运行前的注意事项

运行前请确认以下项目。

- 请确认电机和机械周围的安全。
- 请确认紧急停止回路和机械侧安全装置是否正确动作。

■ 运行时的确认事项






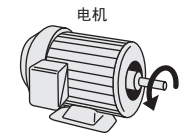



运行时请确认以下项目。

- 电机的旋转是否顺畅（是否有异常声音及振动）
- 加速和减速是否顺畅

■ 运行步骤

使用 LED 操作器时的操作步骤如下所述。

（注）开始运行前，请将频率指令（d1-01）设定为 6Hz。


操作步骤			LED 显示
1	接通电源。显示初始画面。	→	
2	按操作器的  ，选择 LOCAL。 LO/RE 指示灯点亮。	→	 熄灭 → 点亮
3	按操作器的  ，运行变频器。 RUN 指示灯点亮，电机以 6Hz 正转。	→	 熄灭 → 点亮
4	确认电机以正确的方向旋转，且变频器无故障显示。	→	 正转方向
5	步骤 4 中若无故障，则请按  ，提高频率指令值。变更设定值时，请一边确认响应性，一边以 10Hz 为单位进行变更。每提高一次设定值，请通过 LED 操作器确认输出电流（U1-03），确保电流不超出电机额定电流。例：6Hz → 60Hz		
6	确认完毕后，按  ，停止运行。 RUN 指示灯闪烁。完全停止后熄灭。	→	 闪烁 → 熄灭

4.9 实际负载试运行

◆ 实际负载试运行

确认空载状态下的运行后，将电机与机械系统连接，进行试运行。

■ 连接机械系统时的注意事项

- 请确认电机和机械周围的安全。
- 请确认电机完全停止。
- 请连接机械系统。
- 请确认安装螺丝有无松动，将电机轴和机械系统固定牢靠。
- 请确认紧急停止回路和机械侧安全装置是否正确动作。
- 为防止万一的异常动作，请做好随时可以按 LED 操作器的  键的准备。

■ 运行时的确认事项

- 机械的动作方向是否正确（电机的旋转方向是否正确）
- 加速和减速是否顺畅

■ 运行步骤

在电机上连接机械系统后，请按与空载运行相同的操作步骤进行试运行。

- 确认 U1-03（输出电流）是否过大。
- 请改变频率指令和旋转方向，确认是否有异常声音和振动。
- 如果发生失调或振动等控制类故障，请进行调整。

4.10 用户参数设定值的确认和保存方法

自学习时变更过的参数可在校验模式下简单确认。（“已变更参数的核对、设定（校验模式）”（81页））

确认参数设定正确后，请保存设定值。另外，为使设定的参数不易被变更，可变更参数的访问级，也可设定密码。

◆ 用户参数设定值的保存（o2-03）

对于变更后的参数，可通过将 o2-03（用户参数设定值的保存）设定为 1（保存开始：将设定参数值作为用户设定值保存），将其保存到变频器中。设定一旦被保存，o2-03 的设定值即自动归 0（保存保持）。同时，A1-03（初始化）的设定值也自动显示为 1110（用户参数设定值的初始化），用户参数设定值的初始化生效。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定
o2-03	用户参数设定值的保存	保存 / 清除 A1-03（初始化）中使用的初始值。 0: 保存保持 / 未设定 1: 保存开始（将设定参数值作为用户参数设定值保存） 2: 清除保存（清除保存的用户参数设定值） 用户参数设定值被保存后，可在 A1-03（初始化）中设定 1110（用户参数设定值）。	0 ~ 2	0
A1-03	初始化	选择参数初始化的方法。 0: 不进行初始化 1110: 根据用户参数设定值进行初始化 （必须用 o2-03 预先保存用户参数设定值。） 2220: 2 线制顺控的初始化（出厂设定参数初始化） 3330: 3 线制顺控的初始化 5550: oPE04 故障的复位	0 ~ 5550	0

◆ 参数的访问级（A1-01）



如果将 A1-01（参数的访问级）设定为 0（监视专用），则仅可显示 A1-□□，U□-□□。此时，将无法进行参数的设定变更。

另外，如果将 A1-01（参数的访问级）设定为 1（常用参数），则仅可显示已登记在 A2 的常用参数上的参数设定，因此，仅可显示机械和各用途所需参数。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定
A1-01	参数的访问级	选择参数的访问级（设定 / 监视范围）。 0: 监视专用 （可设定 / 监视 A1-01、A1-04。也可监视 U 参数。） 1: 常用参数 （仅可设定 / 监视 A2-01 ~ A2-16 各用途参数和 A2-17 ~ A2-32 中最近变更的参数） 2: 所有参数 （可设定 / 监视所有参数）	0 ~ 2	2
A2-01 ~ A2-32	常用参数 1 ~ 常用参数 32	自动保存最近变更的参数及其设定值，用户也可将频繁使用的参数进行登记的功能。 A2-33 为 1 时，最近变更的参数及其设定值按照从 A2-17 到 A2-32 的顺序依次被自动登记。（A2-01 ~ A2-16 为手动设定） A2-33 为 0 时，不自动登记变更的参数。A2-01 ~ A2-32 均须由用户进行登记作业。	b1-01 ~ o2-08	-
A2-33	常用参数自动登记功能	0: 自动登记无效（A2-01 ~ A2-32 须由用户登记。） 1: 自动登记有效（将最近变更的参数保存在 A2-17 ~ A2-32 中。最新的变更参数登记到 A2-17 中。次新变更参数则登记到 A2-18 中。）	0、1	1

◆ 密码（A1-04、A1-05）

用 A1-05 设定密码时，必须用 A1-04 核对密码。如果经过核对发现输入密码不对，则不能变更参数 A1-01 ~ A1-03、A1-06、A2-01 ~ A2-33。

（注）A1-05 通常不显示。进行显示及设定时，请在显示 A1-04 下，按 LED 操作器的  的同时按 。

◆ 拷贝功能（选购件）

如果利用选购件，则可将某一变频器的参数设定拷贝至其它变频器。这样，参数设定的保存以及多个变频器的设定就会变得更加简单。

本变频器可利用以下 3 种选购件。

■ 带 USB 的拷贝装置（JVOP-181）

将带 USB 的拷贝装置属和变频器连接后，可将某一变频器的参数设定拷贝至其它变频器。而且，主体上还附带有用于连接变频器和电脑的 USB 接口。

■ LCD 操作器（JVOP-180）

如果将 LCD 操作器连接至变频器，则可通过 LCD 显示轻松地操作。

可从远离变频器的位置操作 LCD 操作器，并内置有拷贝功能。

（注）LCD 操作器适用于软件版本为 1012 或更高版本的变频器。不适用于软件版本 5010。

■ LED 操作器（JVOP-182）

将 LED 操作器与变频器连接后，可在远离变频的地方通过 LED 显示进行操作。同时还内置有拷贝功能。

（注）LED 操作器适用于软件版本为 1014 或更高版本的变频器。不适用于软件版本 5010。

■ DriveWizard Plus

DriveWizard Plus 为电脑用软件，用于进行变频器参数的管理、监视以及自我诊断。利用 DriveWizard Plus，可输入 / 保存参数的设定以及将该设定拷贝至其它变频器。

详细使用方法请参照 DriveWizard Plus 软件附带的操作手册。

安装用的文件请从本公司的产品、技术信息网站 e-mechatronics.com 下载。

4.11 试运行时的确认表

进行试运行时，请根据需要检查以下项目。

<input checked="" type="checkbox"/>	No.	内容	页码
<input type="checkbox"/>	1	试运行前是否仔细阅读了本书？	-
<input type="checkbox"/>	2	变频器电源是否接通？	86
<input type="checkbox"/>	3	是否将 E1-01（输入电压设定）设定为所用电源的电压值？	152


请根据控制模式检查必要的项目。

警告！关于机械重新启动时的安全措施

请对运行 / 停止回路和安全回路正确进行接线，并确认变频器通电后机械处于正常状态。如果接线错误，可能会因机械突然起动而导致人身事故。设定 3 线制顺控时，可能会因控制回路端子瞬间闭合而导致变频器起动。

<input checked="" type="checkbox"/>	No.	内容	页码
无 PG V/f 控制 (A1-02=0)			
<input type="checkbox"/>	4	是否根据所用电机的用途和规格，选择了最佳的 V/f 曲线？ 例：使用额定频率为 60Hz 的电机时，作为标准 V/f 曲线，将 E1-03（V/f 曲线选择）设定为 1（60Hz 规格）。	-
<input type="checkbox"/>	5	需要进行更高效的节能控制时，是否进行了“V/f 节能控制用自学习”？	92
无 PG 矢量控制 (A1-02 = 2)			
<input type="checkbox"/>	6	进行旋转形自学习时，电机轴和机械的连接部是否已分离？	92
<input type="checkbox"/>	7	T1-01（自学习模式选择）是否已设定为 0（旋转形自学习）？	92
<input type="checkbox"/>	8	T1-02 ~ T1-07 中是否已设定电机铭牌上标明的以下项目？ • 电机输出功率（kW）→ T1-02 • 电机额定（基本）电压（V）→ T1-03 • 电机额定（基本）电流（A）→ T1-04 • 电机的额定（基本）频率（Hz）→ T1-05 • 电机的极数 → T1-06 • 电机的额定（基本）转速（min ⁻¹ ）→ T1-07	95
PM 用无 PG 矢量控制 (A1-02 = 5)			
<input type="checkbox"/>	9	PM 电机的参数 E5-01 ~ E5-24 是否已设定？	159

检查 No. 4 ~ 9 后，请检查以下项目。

<input checked="" type="checkbox"/>	No.	内容	页码
<input type="checkbox"/>	10	开始运行时，LED 指示灯 DRV 是否点亮？	-
<input type="checkbox"/>	11	从 LED 操作器输入运行指令和频率指令时，是否按  ，设定为 LOCAL（设定为 LOCAL 时，LO/RE 指示灯点亮）？	74/81
<input type="checkbox"/>	12	试运行中电机旋转方向不对时，是否尝试过交换变频器输出端子 U/T1、V/T2、W/T3 中的任意 2 根接线？	262
<input type="checkbox"/>	13	是否根据负载的特性进行了 C6-01（ND/HD 选择）的设定？	141
<input type="checkbox"/>	14	是否正确设定了 E2-01（电机额定电流）、L1-01（电机保护功能选择），以使电机过热保护用“电子热继电器”正确动作？	155/190
<input type="checkbox"/>	15	从控制回路端子输入运行指令和频率指令时，是否已将“LO/RE”设定为 REMOTE（设定为 REMOTE 时，LO/RE 指示灯熄灭）？	81
<input type="checkbox"/>	16	从控制回路端子输入频率指令时，是否选择了电压输入（0 ~ 10V 信号）或电流输入（4 ~ 20mA 或 0 ~ 20mA 信号）的其中之一？	109
<input type="checkbox"/>	17	是否对 A1 或 A2 端子进行了电压输入（0 ~ 10V）？	109
<input type="checkbox"/>	18	是否对 A2 端子进行了电流输入（4 ~ 20mA）或（0 ~ 20mA）？	109
<input type="checkbox"/>	19	使用电流输入时，是否已将 H3-09（多功能模拟量输入端子 A2 信号电平选择）设定为 2（4 ~ 20mA）或（0 ~ 20mA）？ 将 H3-10（多功能模拟量输入端子 A2 功能选择）设定为 0（第 1 段速模拟量频率指令）？	109
<input type="checkbox"/>	20	将端子 A2 作为电流输入使用时，是否确认了变频器内部的拨动开关 S1 位于 I 侧？ 将端子 A2 作为电压输入使用时，是否将变频器内部的拨动开关 S1 从 I 侧切换到了 V 侧？	63
<input type="checkbox"/>	21	是否确认了频率指令达到了所需的最低值 / 最高值？ → 未达到所需值时，请检查以下项目。 • 增益调整：请设定最大电压 / 电流值，在频率指令达到希望值前对模拟量输入增益进行调整。（端子 A1 输入时：H3-03；端子 A2 输入时：H3-11） • 偏置调整：请设定最大电压 / 电流值，在频率指令达到希望的最低值前对模拟量输入偏置进行调整。（端子 A1 输入时：H3-04；端子 A2 输入时：H3-12）	183 185

参数的详细内容

5.1	A	环境设定	104
5.2	b	应用程序	109
5.3	C	调谐（调整）	134
5.4	d	指令	144
5.5	E	电机参数	152
5.6	F	选购卡	162
5.7	H	端子功能选择	165
5.8	L	保护功能	190
5.9	n	特殊调整	215
5.10	o	操作器相关参数	221
5.11	U	监视	227

5.1 A 环境设定

通过环境设定参数（A 参数），可进行变频器的初始设定。例如可设定参数的访问级、进行参数的初始化或进行密码设定。另外，还可通过用途选择功能来选择所需的用途，简单地完成参数的设定。

◆ A1 环境设定模式

■ A1-00 操作器显示语言的选择

选择 LCD 操作器上显示的语言。

（注）A1-03（初始化）时不能被初始化。

No.	名称	设定范围	出厂设定
A1-00	操作器显示语言的选择	0 ~ 7	取决于 o2-09

0: 英语

1: 日语

2: 德语

3: 法语

4: 意大利语

5: 西班牙语

6: 葡萄牙语

7: 汉语

■ A1-01 参数的访问级

A1-01 用来选择参数的访问级（设定 / 监视范围）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
A1-01	参数的访问级	0 ~ 2	2

0: 监视专用

如果选择 0，则可查看 A1-01、A1-04 驱动模式，并可访问 U□-□□（监视器）。

1: 常用参数

如果选择 1，则仅可访问 A2-01 ~ A2-32 中设定的参数。请在通用设定模式时使用该设定。

2: 所有参数

如果选择 2，则可访问所有参数。

设定参数时的注意事项

- 通过 A1-05 设定密码后，如果在 A1-04 的密码验证时输入了错误的密码，则不能变更登记在 A1-01 ~ A1-03、A1-06、A2-01 ~ A2-33 中的参数。
- 当设定了参数写入许可（H1-□□ = 1B）时，即使设定为 A1-01 = 1 或 2，如果不将所选的多功能接点闭合，则不能变更参数。
- 通过 MEMOBUS 通信变更参数时，在变频器接收到用来结束串行通信写入过程的确定指令前，不能通过 LED 操作器来变更参数。

■ A1-02 控制模式的选择

A1-02 用来选择控制模式。

（注）1. 选择了矢量控制时，请实施电机的自学习。

2. A1-03（初始化）时不能被初始化。

No.	名称	设定范围	出厂设定
A1-02	控制模式的选择	0、2、5	0

0: 无 PG V/f 控制

- 所有变速电机、尤其是 1 台变频器上连接多台电机的用途（多电机）
- 与参数不明的现有变频器进行置换时，或不能进行自学习时

2: 无 PG 矢量控制

- 所有变速电机
- 需要高性能速度控制的用途

5: PM 用无 PG 矢量控制

要使用 SPM 电机、IPM 电机等 PM 电机进行递减转矩负载的节能运行时

■ A1-03 初始化

A1-03 可将变频器的设定返回到出厂设定。初始化后，A1-03 的值自动归 0。

No.	名称	设定范围	出厂设定
A1-03	初始化	0、1110、2220、3330、5550	0

0: 不进行初始化。

1110: 根据用户参数设定值进行初始化

以预先保存的用户参数设定值对变频器参数进行初始化。清除用户参数设定值时，将 o2-03（用户参数设定值的保存）设定为 2（保存清除）。

（注）用户参数设定值是指将用户变更过的参数的设定值，作为初始值保存到变频器的设定值。将 o2-03 设定为 1（保存开始）时有效。保存设定后，o2-03 即自动归 0（保存保持）。

2220: 2 线制顺控的初始化

所有参数返回出厂时的设定。

2 线制顺控有 2 种输入端子。请将 S1 和 S2 设定为输入端子。详细内容请参照 172 页。

3330: 3 线制顺控的初始化

作为 3 线制顺控，参数返回出厂时的设定。

3 线制顺控有 3 种输入端子。3 线制顺控的功能被自动分配到端子 S1、S2、S5 上。详细内容请参照 166 页。

5550: oPE04 故障的复位

变更参数后，如果更换带参数备份功能的拆装式端子排，则显示 oPE04（端子电路板更换检出）。如果要原封不动地使用存储在带参数备份功能的拆装式端子排中的参数，请设定 5550。要返回出厂设定时，请设定 2220 或 3330。

参数初始化时的注意事项

表 5.1 中所示参数在 A1-03 = 2220 及 3330 时不能被初始化。

故障记录在初始化（A1-03 = 2220、3330）时不能被初始化。

A1-02（控制模式的选择）虽然不能被初始化（A1-03 = 2220、3330），但在执行 A1-06（用途选择）后，自动被设定为最佳值。

表 5.1 不受初始化影响的参数

No.	名称
A1-00	操作器显示语言的选择
A1-02	控制模式的选择
A1-07	DriveWorksEZ 功能选择
E1-03	V/f 曲线选择
E5-01	电机代码的选择（PM 用）
E5-02	电机的额定容量（PM 用）
E5-03	电机的额定电流（PM 用）
E5-04	电机极数（PM 用）
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）
o2-04	变频器容量选择
L8-35	装置安装方法选择

■ A1-04 / A1-05 密码和密码的设定

A1-04 及 A1-05 用来进行密码的设定和验证。

No.	名称	设定范围	出厂设定
A1-04	密码	0 ~ 9999	0
A1-05	密码的设定		

密码的使用方法

如果用 A1-05 设定密码，则 A1-01 ~ A1-03、A1-06、A2-01 ~ A2-33 的设定值被锁定。如果用 A1-04 输入正确的密码，则设定值的锁定被解除，可进行参数的变更。

设定密码（例：1234），然后解除 A1-02（控制模式的选择）锁定的方法如下所示：

表 5.2 密码的设定步骤













操作步骤		LED 显示
1	接通电源。显示初始画面。	
2	请按 ，直至显示参数设定模式画面。	
3	按 ，显示参数设定画面。	
4	按 ，移动闪烁位。	
5	按 ，设定为 A1-04。	
6	在按 的同时，按 。 显示 A1-05。 (注) 通常不显示 A1-05。	
7	按 。	
8	按 和 或 ，输入密码。	
9	按 ，输入该值。	
10	自动回到参数设定画面（步骤 6）。	

表 5.3 确认 A1-02 是否被锁定（从上述步骤 10 开始继续操作）

操作步骤		LED 显示
1	按 ，显示 A1-02。	
2	按 ，显示 A1-02 的当前设定值。	
3	按 或 ，确认设定值不能变更。	
4	按 ，直至返回参数设定模式画面。	

表 5.4 密码的验证（从上述步骤 4 开始继续操作）

操作步骤		LED 显示
1	按 ，显示参数设定画面。	 参数设定画面
2	按 ，移动闪烁位。	 01 闪烁
3	按 ，设定为 A1-04。	
4	输入密码。	

操作步骤		LED 显示
5	按  ，输入该值。	→ 
6	自动返回参数设定画面。	→ 
7	按  ，显示 A1-02。	→ 
8	按  ，显示 A1-02 的当前设定值。	→  0 闪烁
9	按  或  ，输入要变更的设定值。	→  无 PG 矢量控制
10	按  ，输入该值。	→ 
11	自动返回参数设定画面。	

(注) 在正确输入密码、锁定被解除的状态下进行 2 线制及 3 线制顺控的初始化，则密码被复位为 0000。因此，再次使用时，需要再次进行设定。要变更已经设定的密码时，请改写 A1-05 的设定值。改写后的数值可作为新的密码使用。

■ A1-06 用途选择

本变频器内置有“用途选择”功能，可使设定简易化。只需从下表选择所用用途，一键操作即可完成设定。另外，将要频繁调整的参数作为常用参数保存于 A2-01 ~ A2-16，以便简单设定 / 查看。

关于用途选择的详细内容，请参照“4.6 用途选择”（87 页）。

■ A1-07 DriveWorksEZ 功能选择

DriveWorksEZ 程序是变频器软件的独立程序，以 2ms 为周期进行处理。该程序通过变频器软件中各处的一系列接口与主软件互相连接。

通过将 A1-07 设定为 1（有效），可将 DriveWorksEZ 程序与变频器程序连接。

- (注)
1. 但需要注意的是，DriveWorksEZ 使用多功能接点输入输出及多功能模拟量输入输出时，这些接点的设定会被 DriveWorksEZ 变更，此后即使将 DriveWorksEZ 的功能选择设定为无效，被变更的设定也不会复原。
 2. A1-03（初始化）时不能被初始化。
 3. 关于 DriveWorksEZ 的详情，请向本公司代理店或销售负责人垂询。

No.	名称	设定范围	出厂设定
A1-07	DriveWorksEZ 功能选择	0 ~ 2	0

0: DriveWorksEZ 无效

1: DriveWorksEZ 有效

2: 通过多功能接点输入进行有效 / 无效切换（H1-□□ = 9F 时有效）

通过将 H1-□□（多功能接点输入功能选择）设定为 9F，可通过接点输入来切换 DriveWorksEZ 的有效 / 无效（OFF（断开）时有效，ON（闭合）时无效）。

◆ A2 常用参数设定模式

■ A2-01 ~ A2-32 常用参数 1 ~ 常用参数 32

该变频器最多可任意登记 32 个参数，还可自动登记最近变更的参数。登记的参数通过通用设定模式来显示。

No.	名称	设定范围	出厂设定
A2-01 ~ A2-32	常用参数 1 ~ 常用参数 32	A1-02、b1-01 ~ a2-08	取决于 A1-06

常用参数的登记

由于要在 A2-01 ~ A2-32 中登记用户所希望的参数，因此请务必事先将 A1-01（参数的访问级）设定为 2（所有的参数）。将参数登记在 A2-01 ~ A2-32 中以后，通过将 A1-01（参数的访问级）设定为 1（常用参数），可仅设定 / 监视 A2-01 ~ A2-32 中登记的参数。

■ A2-33 常用参数自动登记功能

A2-33 用来设定 A2-17 ~ A2-32（常用参数）的自动设定是有效还是无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
A2-33	常用参数自动登记功能	0、1	取决于 A1-06

0: 自动登记无效

手动设定参数时，请将 A2-33 设定为 0。

1: 自动登记有效

将 A2-33 设定为 1 时，用户最近变更的参数记录将被自动登记到 A2-17 ~ A2-32 中。最新的变更参数将从 A2-17 开始依次被自动登记（最多 16 个）。超过 16 个时，最旧的参数将被依次删除。请在通用设定模式时使用该设定。


5.2 b 应用程序

在应用程序的参数（b 参数）中，可设定运行模式选择、直流制动、速度搜索、定时功能、PID 控制、DWELL 功能、节能控制等。

◆ b1 运行模式选择

■ b1-01 频率指令选择 1

b1-01 用来选择在 REMOTE 模式时将频率指令输入变频器的方法。

- (注) 1. 即使变频器中输入了运行指令，但如果没有输入频率指令（0Hz 或最低输出频率以下）时，操作器上的 RUN 指示灯将闪烁。
2. 要从操作器输入时，请按操作器上的 ，将其设定为 LOCAL。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-01	频率指令选择 1	0 ~ 4	1

0: LED 操作器或 LCD 操作器

将 b1-01 设定为 0 时，可利用以下方法输入模拟量频率指令。

- 以多段速指令的第 1 段速，切换 d1-□□ 中设定的频率指令
- 从操作器输入频率指令

关于频率指令设定值的变更方法，请参照“驱动模式和程序模式”（77 页）。

1: 控制回路端子（模拟量输入）

将 b1-01 设定为 1 时，可利用以下方法输入模拟量频率指令。

- 向控制回路端子 A1 输入 0 ~ 10V 的电压信号
- 向控制回路端子 A2 输入 0 ~ 10V 的频率指令信号、4 ~ 20mA 或 0 ~ 20mA 的电流信号

(注) 控制回路端子 A2 中可使用电压输入和电流输入。请根据输入信号的种类，设定拨动开关 S1 和 H3-09。拨动开关 S1 的设定请参照“H3-09 多功能模拟量输入（电流 / 电压）端子 A2 信号电平选择”（184 页）。

仅输入第 1 段速频率指令时

- 向控制回路端子 A1 输入 0 ~ 10V 的电压信号时

请使用图 5.1 中所示的回路或 PLC 的模拟量输出。另外，请向 H3-02 设定端子 A1 的输入值。详细内容请参照“H3-02 多功能模拟量输入（电压）端子 A1 功能选择”（183 页）。

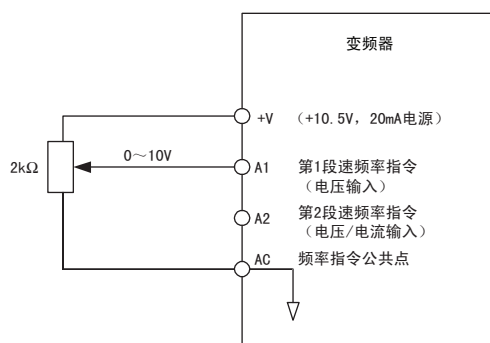


图 5.1 第 1 段速频率指令的电压输入

- 向控制回路端子 A2 输入 0 ~ 10V 的电压信号时

端子 A2 的连接方法与端子 A1 相同。请将拨动开关 S1 设定为 V，将 H3-09 设定为 0 或 1，并设定信号电平。另外，请将 H3-10（多功能模拟量输入端子 A2 功能选择）设定为 0（主速频率指令）（参照“H3-10 多功能模拟量输入（电流 / 电压）端子 A2 功能选择”（185 页））。

- 向控制回路端子 A2 输入 0 ~ 20mA 或 4 ~ 20mA 的电流信号时

如图 5.1 所示，请将来自外部的电流信号连接至端子 A2。请将拨动开关 S1 设定为 I，将 H3-09 设定为 2（4 ~ 20mA）或 3（0 ~ 20mA），并设定信号电平。请将 H3-10（多功能模拟量输入端子 A2 功能选择）设定为 0（主速频率指令）（参照“H3-10 多功能模拟量输入（电流 / 电压）端子 A2 功能选择”（185 页））。

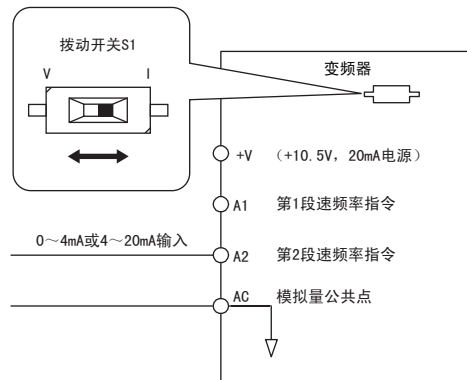


图 5.2 第 1 段速频率指令的电流输入

切换第 1 段速 / 第 2 段速频率指令的 2 段速时

频率指令的输入可以在控制回路端子 A1（第 1 段速）和控制回路端子 A2（第 2 段速）之间进行切换。此时，请确认下述事项：

- 请将 b1-01 设定为 1（频率指令的输入：控制回路端子（模拟量输入））
- 请将端子 A2 的功能设定为第 2 段速（辅助频率指令）（H3-10 = 2）
- 请在多功能接点输入端子上设定多段速指令 1（H1-□□ = 3，出厂设定：端子 S5）

进行上述设定后，频率指令进行如下切换。

- 多功能输入端子断开时，端子 A1 的第 1 段速频率指令即为变频器的频率指令。
- 多功能输入端子闭合时，端子 A2 的第 2 段速频率指令即为变频器的频率指令。

图 5.3 所示为第 1 段速 / 第 2 段速频率指令切换的接线例。

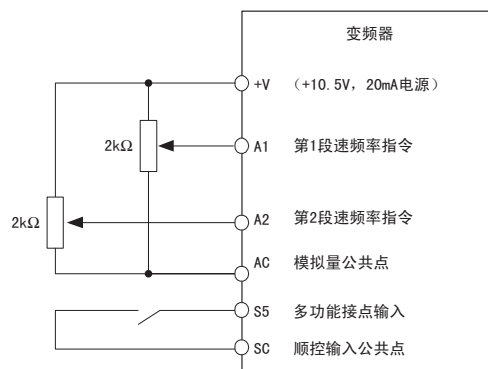


图 5.3 第 1 段速 / 第 2 段速频率指令的切换

2: MEMOBUS 通信

请将 b1-01 设定为 2，将 RS-485/RS-422 串行通信电缆连接到控制回路端子的 R+、R-、S+ 及 S- 端子上。详细内容请参照“MEMOBUS 通信”（361 页）。

3: 通信选购件

请将 b1-01 设定为 3，将通信选购件连接到变频器上。关于安装方法、通信设定等，请参照与通信选购件同箱包装的使用说明书。

（注）即使将 b1-01 设定为 3（通信选购件），但如果变频器上没有安装通信选购件，LED 操作器上则将显示 oPE05（指令选择不良）。变频器不启动。

4: 脉冲序列输入

将 b1-01 设定为 4 时，则输入控制回路端子 RP 的脉冲序列输入变为频率指令。

脉冲序列输入规格	
响应频率	0.5 ~ 32kHz
负载循环	30 ~ 70%
高电平电压	3.5 ~ 13.2V
低电平电压	0.0 ~ 0.8V
输入阻抗	3kΩ

确认方法

- 请确认是否已设定为 b1-01 = 4、H6-01 = 0。
- 请在 H6-02（脉冲序列输入比例）上设定达到 100% 指令的脉冲频率。
- 向输入端子 RP 输入脉冲序列信号时，请确认是否显示正确的频率指令值。同时，请尝试改变脉冲序列的种类进行确认。

■ b1-02 运行指令选择 1

b1-02 用来设定 REMOTE 模式时输入变频器的运行、停止的方法。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-02	运行指令选择 1	0 ~ 3	1

0: LED 操作器或 LCD 操作器









请按操作器上的 ，或将 b1-02 设定为 0（操作器），使用 LOCAL 模式。通过操作器的 、 键进行变频器的运行操作。LO/RE 指示灯点亮，表示运行指令权在操作器上。将 b1-02 设定为 0 时利用 LED 操作器对变频器进行操作的方法通过以下步骤进行说明。

表 5.5 利用 LED 操作器对变频器进行操作的方法

操作步骤		LED 显示
1	接通电源。显示初始画面。	
2	将频率指令设定为 F 6.00（6Hz）。	
3	按  ，开始运行。6Hz 时电机旋转，RUN 指示灯点亮。	 
4	按  ，停止运行。RUN 指示灯闪烁。电机完全停止后熄灭。	 

参数的详细内容

5

1: 控制回路端子（顺控输入）

请将 b1-02 设定为 1，选择 2 线制顺控或 3 线制顺控。

• 2 线制顺控 1

输入端子有 2 种（正转 / 停止、反转 / 停止）。请将 A1-01 设定为 2220，进行变频器的初始化，并将 S1 和 S2 设定为输入端子。这是变频器的出厂设定。详细内容请参照“42/43: 运行指令 / 正转 / 反转指令 2（2 线制顺控 2）”（172 页）。

• 2 线制顺控 2

输入端子有 2 种（运行 / 停止、正转 / 反转）。详细内容请参照“42/43: 运行指令 / 正转 / 反转指令 2（2 线制顺控 2）”（172 页）。

• 3 线制顺控

输入端子有 3 种 S1、S2、S5（运行、停止、正转 / 反转）。请将 A1-01 设定为 3330，并进行初始化。3 线制顺控的功能被自动分配到端子 S1、S2、S5 上。详细内容请参照“0: 3 线制顺控”（166 页）。

2: MEMOBUS 通信

请将 b1-02 设定为 2，将 RS-485/RS-422 串行通信电缆连接到控制回路端子的 R+、R-、S+ 及 S- 端子上。详细内容请参照“MEMOBUS 通信”（361 页）。

3: 通信选购件

请将 b1-02 设定为 3，将通信选购件连接到变频器上。关于通信选购件的使用方法，请参照与通信选购件同箱包装的使用说明书。

（注）即使将 b1-01 设定为 3（通信选购件），但如果变频器上没有安装通信选购件，LED 操作器上则将显示 oPE05（指令选择不良）。变频器不启动。

■ b1-03 停止方法选择

b1-03 用来选择输入停止指令时变频器的停止方法。停止方法有以下 4 种。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-03	停止方法选择	0 ~ 3	0

0: 减速停止

电机将根据通过 C1-02（减速时间 1）选择的减速时间减速停止。减速速率会根据负载条件（机械损失或惯性）而变化。

负载惯性较大时，请在起动时使用直流制动（使用感应电机时）或短路制动（使用 PM 电机时）来缩短减速时间。详细内容请参照“b2 直流制动”（116 页）。

1: 自由运行停止

在输入停止指令（运行指令断开）的同时，切断变频器的输出。电机以与负载惯性和机械摩擦阻力相应的减速速率自由运行停止。

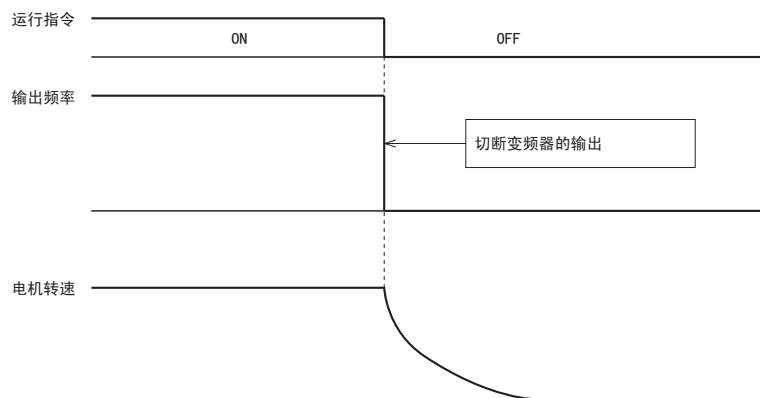


图 5.4 自由运行停止

（注）输入停止指令后，在未经过 L2-03（最小基极封锁（BB）时间）的设定时间之前，运行指令将会被忽视。在电机完全停止前，请勿再次运行。要在电机停止后再运行时，请进行起动时的直流制动。（请参照“b2-03 起动时直流制动时间”（116 页）或参照速度搜索（“b3 速度搜索”（117 页））

2: 全域直流制动 (DB) 停止

停止指令被输入 (运行指令断开) 时, 在经过 L2-03 (最小基极封锁 (BB) 时间) 的设定时间后, 向电机通入 b2-02 (直流制动电流) 的设定电流, 进行直流制动后停止。与自由运行停止相比, 全域直流制动 (DB) 停止的时间较短。

(注) 在 PM 用无 PG 矢量控制模式下不能选择。

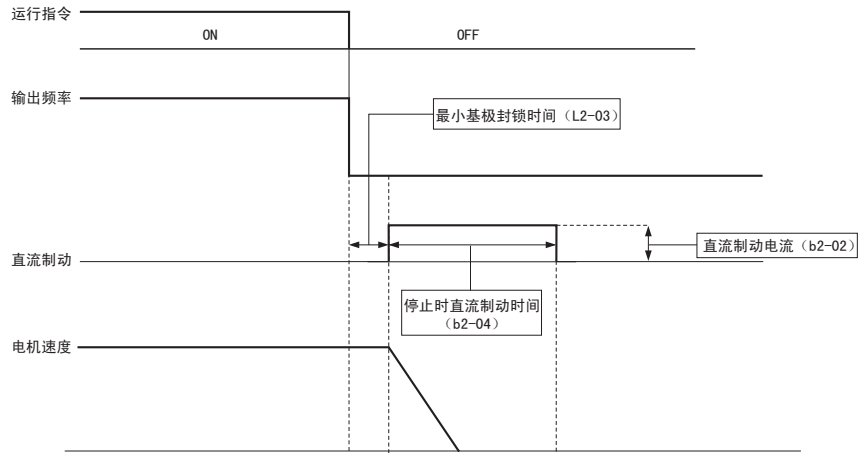


图 5.5 全域直流制动 (DB) 停止

直流制动时间由停止指令被输入时的输出频率和 b2-04 (停止时直流制动时间) 的设定值决定, 计算方法如下。

$$\text{直流制动时间} = \frac{(b2-04) \times 10 \times \text{输出频率}}{\text{最高输出频率 (E1-04)}}$$

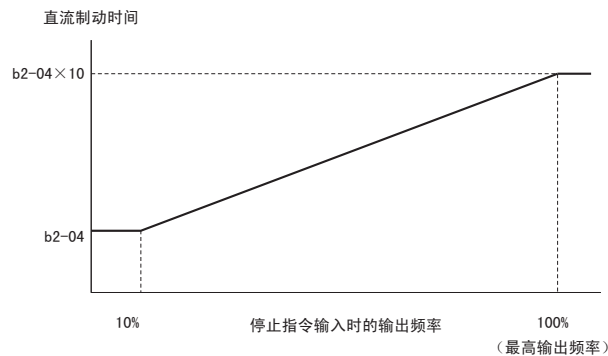


图 5.6 直流制动时间与输出频率的关系

(注) 停止时若发生过电流 (oC), 请将 L2-03 (最小基极封锁 (BB) 时间) 的设定延长。

3: 带定时的自由运行停止

当输入了停止指令 (运行指令断开) 时, 变频器停止输出, 电机自由运行停止。此时, 将忽视运行指令, 直至经过运行等待时间 t 为止。

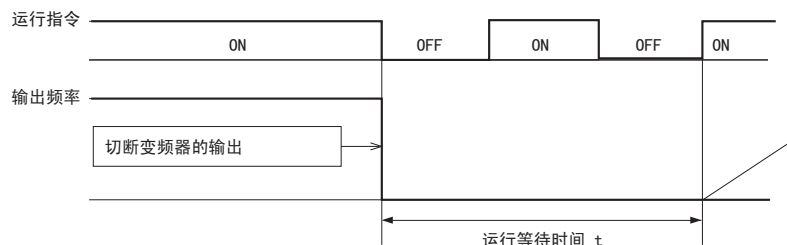


图 5.7 带定时的自由运行停止

运行等待时间 t 由停止指令被输入时的输出频率和减速时间的设定决定。

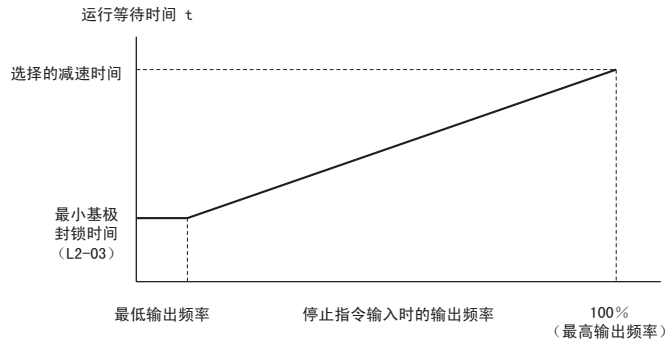


图 5.8 运行等待时间与输出频率的关系

■ b1-04 禁止反转选择

电机不宜反转（风机、泵等）时，可通过 b1-04 来禁止反转运行。

（注）禁止反转设定功能，是拒绝接受反转指令输入的功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-04	禁止反转选择	0、1	0

0: 可反转

接收反转运行指令。

1: 禁止反转

忽略所有的反转运行指令。

■ b1-07 运行指令切换后的运行选择

变频器可对以下 3 种指令进行切换。（详细内容请参照“1: LOCAL/REMOTE 选择”（166 页），“2: 指令权的切换指令”（166 页），o2-01 请参照“o2-01 LOCAL/REMOTE 键的功能选择”（222 页））

- LOCAL: 频率指令和运行指令的设定通过 LED 操作器（或 LCD 操作器）进行。
- REMOTE（来自外部的输入 1）: 通过 b1-01 和 b1-02，设定从何处输入频率指令和运行指令。
- REMOTE（来自外部的输入 2）: 通过 b1-15 和 b1-16，设定从何处输入频率指令和运行指令。

切换 LOCAL（来自 LED 操作器的输入）和 REMOTE（来自外部的输入）运行指令时，切换方的运行指令仍保持已被输入的状态，为了防止因电机突然转动而发生事故，可使用 b1-07 进行联锁。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-07	运行指令切换后的运行选择	0、1	0

0: 在切换为 REMOTE 的瞬间，即使收到来自外部的运行指令，也不立即运行（断开运行信号，再次输入后开始运行）

在解除来自外部的运行指令并再次输入外部运行指令前，将忽视外部指令（切换为 b1-07 = 0: REMOTE 的瞬间，即使输入运行指令，电机也不运行）。

1: 从切换为 REMOTE 的瞬间开始，将按照 REMOTE 的运行信号运行。

接受已经从外部输入的运行指令，立即开始加速到指令速度。（从切换为 b1-07 = 1: REMOTE 的瞬间开始，将按照 REMOTE 的运行信号运行。）

警告！通过 b1-07=1 从 LOCAL 切换到 REMOTE 时，如果已经从外部输入了运行指令，则电机有可能出乎预料地起动。对于在进行 LOCAL 与 REMOTE 的切换后运行指令将被优先的机械类的旋转以及电气设备的连接，请务必事先进行确认。如果疏于确认，可能会导致人身事故。

■ b1-08 程序模式的运行指令选择

在程序模式中，通过 LED 操作器调整参数时，出于安全考虑，变频器不接受运行指令。需要在设定过程中接收来自外部的运行指令时，请设定为 1（可运行）。

程序模式是校验功能、通用设定模式、参数设定模式、自学习等各种模式的总称。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-08	程序模式的运行指令选择	0 ~ 2	0

0: 不可运行

如果转换为程序模式，将不接受运行指令。

1: 可运行

即使在程序模式下，也会接受运行指令。

2: 不能转换为程序模式

变频器运行时，不能转换为程序模式。

■ b1-14 相序选择

设定变频器输出端子 U/T1、V/T2 及 W/T3 的相序。
通过调换相序，可进行正转、反转的旋转方向切换。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-14	相序选择	0、1	0

0: 标准

1: 相序调换（仅无 PG 时）

■ b1-15 频率指令选择 2

在将多功能接点输入设定为 2（指令权的切换指令）、且端子置为“闭”时，b1-15（频率指令选择 2）的设定有效。有关多功能接点输入的设定 2（指令权的切换指令），请参照“2: 指令权的切换指令”（166 页）。请参照 b1-01（频率指令选择 1）的详细说明。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-15	频率指令选择 2	0 ~ 4	0

■ b1-16 运行指令选择 2

在将多功能接点输入设定为 2（指令权的切换指令）、且端子置为“闭”时，b1-16（运行指令选择 2）的设定有效。有关多功能接点输入的设定 2（指令权的切换指令），请参照“2: 指令权的切换指令”（166 页）。请参照 b1-02（运行指令选择 1）的详细说明。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-16	运行指令选择 2	0 ~ 3	0

■ b1-17 电源 ON/OFF 时的运行选择


在接通电源的同时，通过来自外部的运行指令，对是否开始电机的旋转进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b1-17	电源 ON/OFF 时的运行选择	0、1	0

0: 禁止

在接通电源的同时，禁止电机开始旋转。

（注）将 b1-17（电源 ON/OFF 时的运行选择）设定为 0（禁止：初始值），且运行指令为 ON 时，在接通电源时保护功能将动作，

 指示灯变为短促闪烁状态。通过电源 ON/OFF 运行变频器时，请将 b1-17 的设定变更为 1（许可）。

1: 许可

在接通电源的同时，允许电机开始旋转。

警告！ 设定 b1-17 = 1，通过电源 ON/OFF 进行运行时，电源置于 ON 的同时，电机即旋转。请采取安全措施，确保即使电机旋转也不会发生危险，并且不要接近电机。否则会导致人身事故。

◆ b2 直流制动

b2 参数是与直流制动有关的参数。有零速值、直流制动电流值、制动时间等参数。

■ b2-01 零速值（直流制动开始频率）

以 Hz 为单位设定减速停止（b1-03 = 0）时开始直流制动的频率。请根据控制模式，对以下的开始频率进行设定：

- 停止时直流制动（V/f 或无 PG 矢量控制模式时）
- 停止时短路制动（PM 用无 PG 矢量控制模式时）

No.	名称	设定范围	出厂设定
b2-01	零速值（直流制动开始频率）	0.0 ~ 10.0Hz	0.5Hz

在电机减速停止过程中，输出频率低于 b2-01 的设定值时，为了让电机完全停止，变频器需要进行直流制动（使用 PM 电机时为短路制动）。当 b2-01（零速值（直流制动开始频率））低于 E1-09（最低输出频率）时，则从 E1-09 开始直流制动。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E1-09	最低输出频率（FMIN）	0.0 ~ 400.0Hz <1>	A1-02、E1-03、PM 取决于 E5-01

<1> 设定范围的上限根据 E1-04 的上限值（PM 用无 PG 矢量控制 1 时为 E5-01 的设定）而异。

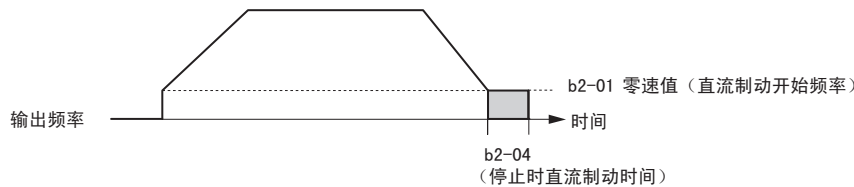


图 5.9 减速停止中直流制动

■ b2-02 直流制动电流

以变频器额定输出电流为 100%，以 % 为单位来设定直流制动电流。设定值大于 50% 时，载波频率为 1kHz。但直流制动电流在内部受电机额定电流值的限制。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b2-02	直流制动电流	0 ~ 75%	50%

直流制动电流值会影响固定电机轴的磁场强度。如果增大电流值，减速中的电机所产生的热量也将增加。增大电流值时，请将其控制在固定电机轴所需的最低值。

■ b2-03 起动时直流制动时间

设定起动时直流制动的的时间。停止自由运行中的电机后再起动时，为了获得高起动转矩，需要快速产生电机磁通时（初始励磁）使用该功能。设定为 0.00 时，该功能无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b2-03	起动时直流制动时间	0.00 ~ 10.00s	0.50s

（注）当起动时直流制动或速度搜索无效时，如果试图使电机旋转，则很有可能导致 ov 或 oc 等故障跳闸，因此请务必设定为其中的某一个功能。

■ b2-04 停止时直流制动时间

b2-04 与 b2-01 组合使用。设定停止时直流制动的的时间，当高惯性电机在减速停止中因惯性而旋转时使用该功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b2-04	停止时直流制动时间	0.00 ~ 10.00s	0.50s

■ b2-08 磁通补偿量

以电机的空载电流（E2-03）为 100%，以 % 为单位设定起动时直流制动（初始励磁）开始时的电流值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b2-08	磁通补偿量	0 ~ 1000%	0%

在需要高起动转矩的机械（特别是使用大容量电机时）中，为了快速产生磁通而进行起动时直流制动（初期励磁）时使用 b2-08。

将 b2-08 设定为 0% 以外时，起动时直流制动中的直流电流值在 b2-03（起动时直流制动时间）开始时为 b2-08 的设定值；在 b2-03（起动时直流制动时间）结束时为 E2-03 的设定值，呈直线变化。但在起动容量比较大的电机时，直流电流的值受到变频器额定电流的 80% 或电机额定电流中较小的电流值的限制。

- （注）
1. 将 b2-08 设定为不足 100% 时，磁通的产生会变慢，敬请注意。
 2. 将 b2-08 设定为 0% 时，直流电流的值将变为 b2-02（直流制动电流）的设定值。
 3. b2-08 在起动二次回路时间常数大、容量相对较大的电机时效果较理想。如果增大 b2-08 的设定值，电机在起动时直流制动中产生的噪音会变大，因此请勿将其设定得过大。

■ b2-12 起动时短路制动时间

在无 PG 矢量控制模式下使用此参数。设定起动时使短路制动动作的时间。通过三相短接使电机产生制动转矩，可以使自由运行中的 PM 电机停止后再次起动。设定为 0.00 时，该功能无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b2-12	起动时短路制动时间	0.00 ~ 25.50s	0.00s

■ b2-13 停止时短路制动时间

设定停止时使短路制动动作的时间。当停止时 PM 电机因惯性而旋转时使用该功能。当输出频率低于 b2-01 或 E1-09 的设定值时，进行短路制动。设定为 0.00 时，该功能无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b2-13	停止时短路制动时间	0.00 ~ 25.50s	0.50s

◆ b3 速度搜索

速度搜索功能是检出因惯性等处于运行状态的电机的实际速度、无需停止电机而以检出速度进行顺利起动的功能。瞬时停电后恢复供电时，对从工频电源的换接、因惯性运行的风扇的再起动有效。

（例）瞬时停电后，变频器处于基极封锁状态，通过切断变频器的输出，电机将处于自由运行状态。使用速度搜索功能，在恢复供电后，变频器可以检出电机的速度，并以该速度再次运行。

本变频器的速度搜索方式有电流检出形和速度推定形两种。下面对其详细情况和相关参数进行说明。

■ 速度推定形速度搜索（b3-24 = 1）

使用 1 台变频器来运行多台电机、所运行的电机容量小于变频器容量一级以上、或者使用高速电机（130Hz 或以上）时，不能使用速度推定形速度搜索。

速度推定形速度搜索可通过推定感应电压或插入直流电流进行操作。

推定感应电压

在基极封锁时间较短时（例如：即便瞬时停电，CPU 仍在工作，运行指令有效时）可使用该速度搜索。此时，变频器通过计算感应电压来推定电机速度，按 L2-04 所设定的时间输出推定的速度（即推定频率），提高电压，然后从推定速度开始使电机加速（或减速）。

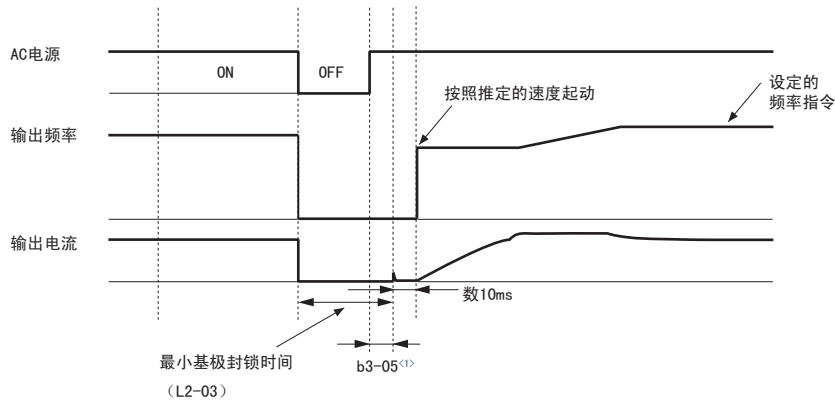


图 5.10 基极封锁后的速度搜索

<1> 电源恢复后，变频器至少要等待 b3-05（速度搜索等待时间）所设定的时间。瞬时停电时间比 L2-03（最小基极封锁时间）长时，电源恢复后，变频器只需等待 b3-05 中设定时间后即可开始速度搜索。

插入直流电流

没有可检出的感应电压时，使用直流电流插入（例如：电源长时间被切断后 / 速度搜索与运行指令的输入同时进行 / 从外部输入速度搜索指令时（b3-01 = 1））。变频器通过向电机接入 b3-06 中设定的直流电流来测量电流反馈，以此推定电机速度。变频器向电机输出推定速度（即推定频率），并按 L2-04 所设定的时间提高电压。变频器的输出电流大于 b3-02 时，则降低输出频率。如果输出电流小于 b3-02，则判断为检测出电机速度，变频器加速或减速至频率指令。

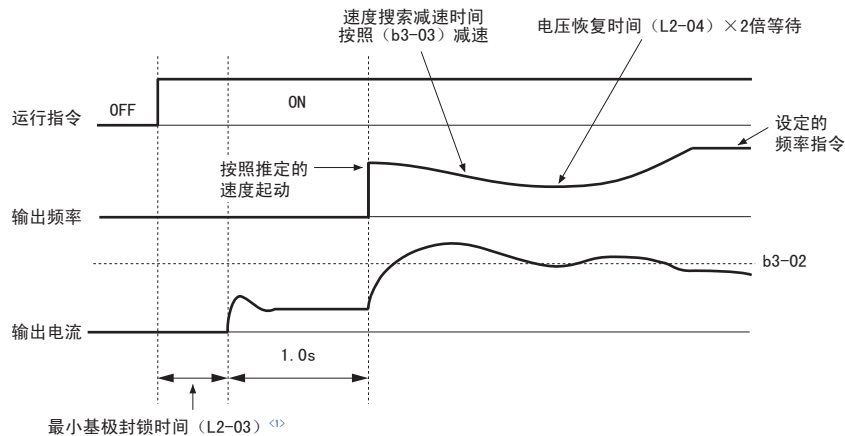


图 5.11 起动时的速度搜索

<1> 通过速度搜索等待时间（b3-05）进行下限限制。

（注）停止方法选择被设定为自由运行停止（b1-03 = 1）时，如果运行指令突然切断后又被输入，则如图 5.10 所示进行速度搜索。

使用速度推定形速度搜索时的注意事项

- 使用速度推定形速度搜索时，在试运行，需要优先于速度搜索而进行自学习。进行自学习后，如果变频器和电机之间的电缆长度发生变化，请再次进行自学习。
- 使用以 130Hz 或以上的高速运行的高速电机、以 1 台变频器来运行多台电机、或者所运行的电机容量小于变频器容量时，不能使用速度推定形速度搜索。此时，请选择电流检出形速度搜索。
- 当接线距离较长时，使用速度推定形速度搜索有可能无法进行正确的速度推定。此时，建议使用电流检出形速度搜索。
- 使用 1.5kW 或以下的小容量电机时，有可能无法进行速度推定或旋转方向推定，或者在速度推定中有可能导致电机停止。此时，建议使用电流检出形速度搜索。
- 当为 PM 用无 PG 矢量控制模式时，如果接线距离较长，则建议使用短路制动功能，而非速度推定形速度搜索。
- 当为 PM 用无 PG 矢量控制模式时，如果电机以 120Hz 或以上的速度进行自由运行，则建议使用短路制动功能。

■ 电流检出形速度搜索 (b3-24 = 0)

电流检出形速度搜索可适用于所有电机。用于较轻的负载时，电机可能会突然加速，敬请注意。

电流检出形速度搜索通过降低输出频率来测量电流，以此检出电机的速度。从最大频率或设定的频率开始降低输出频率。只有输出频率高于转子的速度时，电机才会产生滑差，从而产生大电流。输出频率越接近转子的速度，产生的电流就越小。电流小于 b3-02 的设定值时，变频器将停止降低输出频率，开始正常运行。

瞬时停电后的电流检出形速度搜索的时序图如下所示。

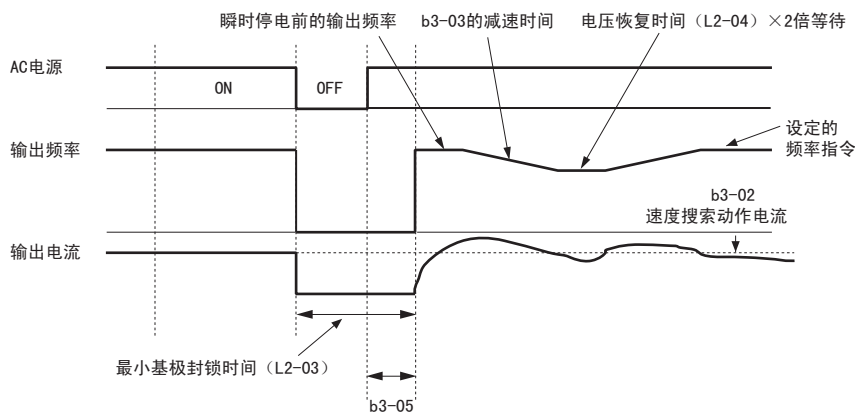


图 5.12 瞬时停电后的电流检出形速度搜索

(注) 电源恢复后，在经过 b3-05 中设定的时间之前，不进行速度搜索。因此，即使经过了 L2-03 (最小基极封锁时间) 中设定的时间，速度搜索也可能不开始。

速度搜索与运行指令的输入同时进行、或者从外部输入速度搜索指令时 (b3-01 = 1)，变频器进行速度搜索的等待时间仅为 L2-03 所设定的最小基极封锁时间。L2-03 的设定值小于 b3-05 时，变频器将 b3-05 的设定值视为等待时间。

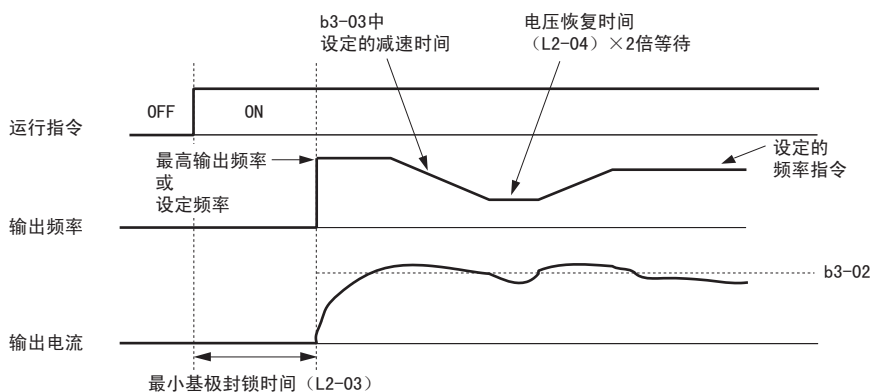


图 5.13 起动时速度搜索 (电流检出形)

(注) 运行指令有效时，变频器在经过 b3-05 中设定的时间后，开始速度搜索。如果最小基极封锁时间比 b3-05 设定的时间短，则在经过 b3-05 的设定时间之前，不开始速度搜索。

使用电流检出形速度搜索时的注意事项

- 如果在进行电流检出形速度搜索时发生了 Uv1 故障 (主回路欠电压)，则请增大 L2-04 (电压恢复时间) 的设定值。
- 如果在进行电流检出形速度搜索时发生了 oL1 故障 (电机过载)，则请缩短 b3-03 (速度搜索减速时间) 的设定时间。
- 在 PM 用无 PG 矢量控制模式下，没有电流检出形速度搜索。
- 如果在瞬时停电恢复后进行速度搜索时发生了 oC 故障，则请增大 L2-03 (最小基极封锁时间) 的设定值。

■ 进行速度搜索的方法

下面说明进行速度搜索的方法。搜索前请选择 b3-24（速度搜索方式选择）。

1. 在输入运行指令的同时进行速度搜索时
（详情请参照“b3-01 起动时速度搜索选择”（120页）。）此时，来自外部端子的速度搜索指令将被忽视。
2. 通过多功能接点输入进行搜索时（外部速度搜索指令）
根据外部指令进行速度搜索时，请参照下表，设定 H1-□□ 的功能。

表 5.6 使用数字输入端子进行速度搜索

设定值	名称	b3-24 = 0	b3-24 = 1
61	外部速度搜索指令 1	闭合：从最高输出频率（E1-04）开始速度搜索	推定电机速度，从推定的速度开始搜索
62	外部速度搜索指令 2	闭合：b3-01 设定为 0 时，从搜索指令前的设定频率开始速度搜索	—

通过多功能接点输入进行速度搜索时，需要进行设定，以使该多功能接点输入端子与运行指令同时输入。

3. 故障重试后进行搜索时
请将 L5-01（故障重试次数）设定为 0 或以上。
4. 瞬时停电后进行搜索时
请设定以下参数：
 - 请将瞬时停电动作选择设定为 L2-01 = 1（有效）或 L2-01 = 2（CPU 动作中有效）。详细内容请参照“L2-01 瞬时停电动作选择”（194页）。
 - 请将故障重试次数（L5-01）设定为 0 或以上。
5. 解除基极封锁后进行搜索时
解除基极封锁后，运行指令生效，当输出频率高于最低频率时进行速度搜索。请将 H1-□□ 设定为 8（常开接点）或 9（常闭接点）。

■ b3-01 起动时速度搜索选择

b3-01 用来选择起动（运行指令输入）时速度搜索的有效 / 无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-01	起动时速度搜索选择	0、1	0

0：无效

起动时不进行速度搜索。根据来自多功能接点输入端子的运行指令，重新开始运行。

1：有效

输入运行指令后，进行起动时速度搜索。

■ b3-02 速度搜索动作电流（电流检出形）

以变频器额定输出电流为 100%，以 % 为单位设定速度搜索的动作电流。当输出电流低于 b3-02（100% = 变频器额定电流）中设定的值时，停止降低输出频率，重新开始通常的运行。通常无需变更设定。用设定值不能进行再起动时，请减小设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-02	速度搜索动作电流（电流检出形）	0 ~ 200%	取决于 A1-02

（注）当 A1-02 = 0（无 PG V/f 控制）时，b3-02 的出厂设定为 120%。当 A1-02 = 2（无 PG 矢量控制）时，b3-02 的出厂设定为 100%。

■ b3-03 速度搜索减速时间（通用）

设定速度搜索动作中的减速时间。适用于使用电流检出形速度搜索或速度推定形速度搜索的直流电流插入方式时。请设定从最高输出频率减速至最低输出频率为止的时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-03	速度搜索减速时间（通用）	0.1 ~ 10.0s	2.0s

■ b3-05 速度搜索等待时间（通用）

在变频器和电机之间安装电磁接触器（接触器）时，在进行速度搜索前需要将电磁接触器置于 ON 位置。设定此时电磁接触器的动作延迟时间。瞬时停电恢复后等继续运行时，在等待 b3-05 中设定的时间后开始速度搜索动作。

使用速度搜索时，b3-05 作为 L2-03（最小基极封锁时间）的最小值使用。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-05	速度搜索等待时间（通用）	0.0 ~ 100.0s	0.2s

■ b3-06 速度搜索中的输出电流 1（速度推定形）

通过 b3-06，将速度推定形速度搜索中流过电流的大小，作为相对于电机额定电流（E2-01、E4-01）的系数进行设定。（通常无需变更。）用速度推定形搜索进行速度推定时，尽管电机在高速自由运行，但速度推定值为最低输出频率时，请增大设定值。但速度搜索中的输出电流会被变频器额定电流自动进行内部限制。只能在速度推定形速度搜索（b3-24 = 1）时使用该功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-06	速度搜索中的输出电流 1（速度推定形）	0.0 ~ 2.0	取决于 o2-04

（注）即使调整 b3-06 也不能正确进行速度推定时，建议使用电流检出形速度搜索。

■ b3-08 速度搜索电流控制增益（速度推定形）

通常无需变更。

设定速度推定形速度搜索中的电流控制器的比例增益。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-08	速度搜索电流控制增益（速度推定形）	0.00 ~ 6.00	<1>

<1> 出厂设定取决于 A1-02（控制模式选择）的大小。

A1-02 = 0（无 PG 的 V/f 控制模式）：0.50

A1-02 = 2（无 PG 的矢量控制模式）：0.50

A1-02 = 5（带 PM 无 PG 的矢量控制模式）：0.30

■ b3-10 速度搜索检出补偿增益（速度推定形）

b3-10 用来设定补偿（利用速度推定形速度搜索推定的）频率的增益。然后以补偿后的频率速度重新启动。如果再起动机时产生过电压，请增大设定值。只能在速度推定形速度搜索（b3-24 = 1）时使用该功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-10	速度搜索检出补偿增益（速度推定形）	1.00 ~ 1.20	1.05

（注）长期基极封锁后进行启动时速度搜索等时，如发生 ov（过电压），请增大设定值。

■ b3-14 旋转方向搜索选择

b3-14 用来选择是按照指令的方向（= 0）来设定速度搜索的旋转方向，还是使用速度推定中检出的旋转方向。只能在速度推定形速度搜索（b3-24 = 1）时使用该功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-14	旋转方向搜索选择	0、1	0

0：无效

按指令旋转方向运行

1：有效

按速度搜索的旋转方向运行

■ b3-17 速度搜索重试动作电流值

在速度推定形速度搜索中，如果推定的频率和实际的电机速度之间的差异较大，则会有大电流流过。此时，内置的搜索重试功能会暂时停止运行，然后再重新进行推定形速度搜索。速度搜索重试功能在检出过电流或过电压时也会动作。通过 b3-17，以变频器额定输出电流为 100%，以 % 为单位来设定使速度搜索重试功能动作的电流值。只能在速度推定形速度搜索（b3-24 = 1）时使用该功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-17	速度搜索重试动作电流值	0 ~ 200%	150%

■ b3-18 速度搜索重试动作检出时间

设定从电流达到 b3-17 中设定的电流值后到搜索重试功能动作的时间。只能在速度推定形速度搜索（b3-24 = 1）时使用该功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-18	速度搜索重试动作检出时间	0.00 ~ 1.00s	0.10s

■ b3-19 速度搜索重试次数

设定速度搜索重试动作的次数。只能在速度推定形速度搜索（b3-24 = 1）时使用该功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-19	速度搜索重试次数	0 ~ 10	3

■ b3-24 速度搜索方式选择

设定启动时或瞬时停电恢复时的速度搜索方式。

（注）关于速度搜索方式的详细内容，请参照“电流检出形速度搜索（b3-24 = 0）”（119 页）和“速度推定形速度搜索（b3-24 = 1）”（117 页）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-24	速度搜索方式选择	0, 1	0

0: 电流检出形速度搜索

1: 速度推定形速度搜索

■ b3-25 速度搜索重试间隔时间

设定到速度搜索重试动作开始为止的等待时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-25	速度搜索重试间隔时间	0.0 ~ 30.0s	0.5s

■ b3-29 可进行 PM 速度搜索的感应电压值

电机的感应电压在设定值以上时，则进行速度搜索。

通常无需设定。调整时，请逐渐降低设定值。如果设定值降低幅度过大，则有可能无法正常进行速度搜索。

（注）仅适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b3-29	可进行 PM 速度搜索的感应电压值	0 ~ 10	10%

◆ b4 定时功能

该变频器具有独立于变频器而动作的内部定时功能。将多功能接点输入端子 S1 ~ S7 设为定时功能输入端子，将多功能接点输出端子 MA、MB、MC、P1、P2 设为定时功能输出端子，分别设定 ON 侧和 OFF 侧的延迟时间。通过设定延迟时间，可以消除传感器及开关等的振荡。

为使定时功能生效，请将 H1-01 ~ H1-07（端子 S1 ~ S7 的功能选择）设定为 18（定时功能输入），将 H2-01 ~ H2-03（端子 MA、MB、MC、P1、P2 的功能选择）设定为 12（定时功能输出）。

■ b4-01、b4-02 定时功能 ON 侧 / OFF 侧延迟时间

设定相对于定时功能输入的定时功能输出 ON 侧 / OFF 侧的延迟时间（死区）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b4-01	定时功能 ON 侧延迟时间	0.0 ~ 300.0s	0.0s
b4-02	定时功能 OFF 侧延迟时间	0.0 ~ 300.0s	0.0s

■ 定时功能的动作

当定时功能输入的 ON 时间比 b4-01 的设定值长时，定时功能输出为 ON。当定时功能输入的 OFF 时间比 b4-02 的设定值长时，定时功能输出为 OFF。定时功能的动作示例如下图所示。

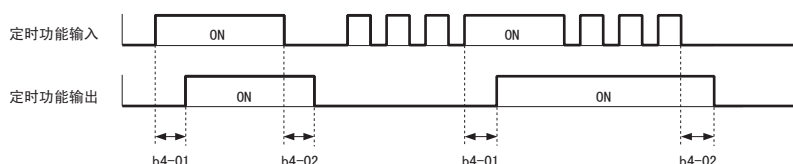


图 5.14 定时功能的动作示例

◆ b5 PID 控制

PID 控制是使反馈值（检出值）与设定的目标值一致的控制方式。根据比例控制（P）、积分控制（I）、微分控制（D）的组合，也可控制有空闲时间的对象（机械系统）。

■ P 控制

输出与偏差成比例的操作量。但只靠 P 控制不能使偏差为零。

■ I 控制

输出对偏差进行积分的操作量。在使反馈值与目标值一致时有效。但无法适应急剧的变化。

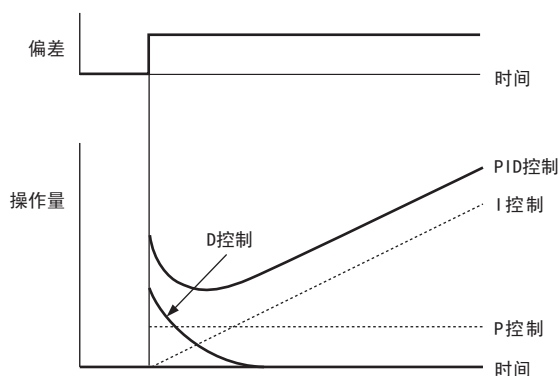
■ D 控制

用微分（即偏差的倾斜）乘以时间常数，将其结果导入 PID 输入中，便可推测出信号的偏差值。如此，PID 利用微分来影响控制器的制动，可减少超调和振动的发生。

使用 D 控制时，由于偏差信号受到的干扰较多，因此容易出现操作不稳定的现象。请仅在必要时使用 D 控制。

■ PID 控制的动作

为了便于理解，使偏差（目标值和反馈值的差）保持一定时，PID 控制的各控制动作（P 控制、I 控制、D 控制）的操作量（输出频率）变化如下图所示。



■ PID 控制的用途

使用变频器的 PID 控制的用途示例如下表所示。

用途	控制内容	所用传感器示例
速度控制	反馈机械系统的速度信息，使速度与目标值一致。 用其它机械系统的速度信息作为目标值输入，反馈实际的速度进行速度控制。	转速传感器
压力控制	反馈压力信息，对压力进行一定的控制。	压力传感器
流量控制	反馈流量信息，进行高精度的流量控制。	流量传感器
温度控制	反馈温度信息，通过旋转风扇进行温度调节控制。	热电偶，热敏电阻

参数的详细内容

5

■ PID 目标值的输入方法

PID 控制的参数 b5-01 被设定为 1 或 2 时，从 b1-01（或 b1-15）中设定的指令场所发出的频率指令即为 PID 目标值。将 b5-01 设定为 3 或 4 时，目标值可用下表中的任一方法输入。

表 5.7 PID 目标值的输入方法

PID 目标值的输入方法	设定值
多功能模拟量输入端子 A1	请设定 H3-02 = C。
多功能模拟量输入端子 A2	请设定 H3-10 = C。
MEMOBUS 寄存器 0006H	将 MEMOBUS 寄存器 000FH 的 bit 1 设定为 1（PID 目标值的输入），将 PID 的目标值输入到 0006H 中。
脉冲序列输入端子 RP	请设定 H6-01 = 2。
参数 b5-19	设定参数 b5-18 = 1，将 PID 目标值输入到 b5-19 中。

（注）如果双重设定 PID 目标值，则会发生 oPE 故障。

■ PID 反馈值的输入方法

有使用 1 个反馈信号进行一般的 PID 控制的方法和使用 2 个反馈信号对 2 个信号间的偏差进行 PID 控制的方法。

一般的 PID 反馈

请从下表中选择一种 PID 控制的反馈输入方法。

表 5.8 PID 反馈值的输入方法

PID 反馈值的输入方法	设定值
多功能模拟量输入端子 A1	请设定 H3-02 = B (PID 反馈)。
多功能模拟量输入端子 A2	请设定 H3-10 = B (PID 反馈)。
脉冲序列输入端子 RP	请设定 H6-01 = 1 (PID 反馈)。

(注) 如果双重设定 PID 反馈值, 则会发生 oPE 故障。

PID 偏差反馈

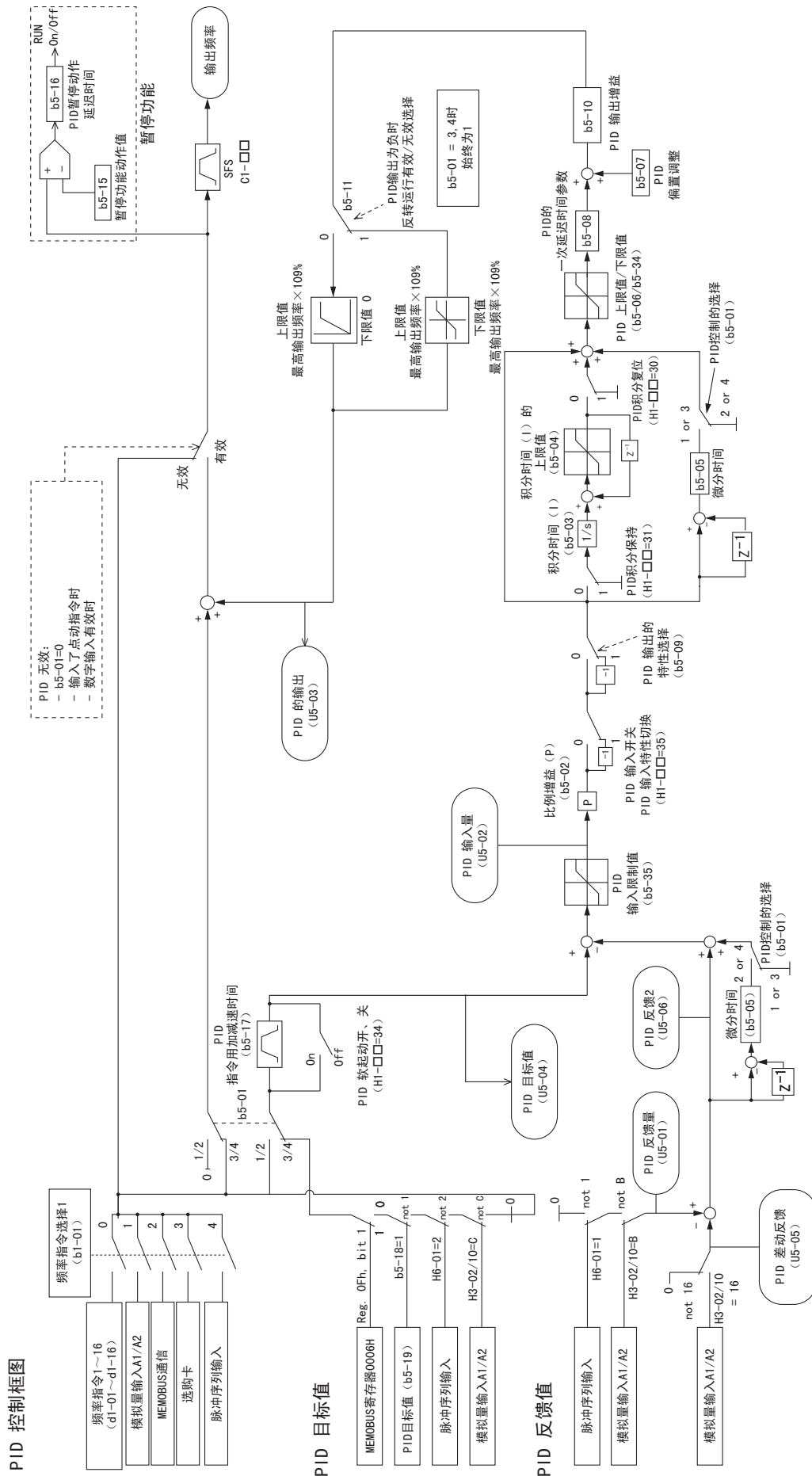
将第 2 个反馈信号用于偏差计算时, 请选择下表中的任一输入。分配偏差反馈输入, 则偏差反馈功能自动生效。

表 5.9 PID 差动反馈方法

PID 偏差反馈值的输入方法	设定值
多功能模拟量输入端子 A1	请设定 H3-02 = 16 (差动反馈)。
多功能模拟量输入端子 A2	请设定 H3-10 = 16 (差动反馈)。

(注) 如果同时对端子 A1 和端子 A2 设定 PID 差动反馈值, 则会发生 oPE 故障。

■ PID 控制框图



■ b5-01 PID 控制的选择

为了使PID控制有效，请从1～4中选择b5-01的设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-01	PID 控制的选择	0 ~ 4	0

0: PID 控制无效

1: 输出频率 = PID 输出 1

PID 控制有效。对偏差进行 D 控制。

2: 输出频率 = PID 输出 2

PID 控制有效。对反馈值进行 D 控制。

3: 输出频率 = 频率指令 +PID 输出 1

PID 控制有效。将频率指令加到 PID 输出中。对控制目标值与反馈值的偏差（U5-02）进行 D（微分）控制。

4: 输出频率 = 频率指令 +PID 输出 2

PID 控制有效。将频率指令加到 PID 输出中。对反馈值（U5-06）进行 D（微分）控制。

■ b5-02 比例增益（P）

设定适用于 PID 输入的比例增益。

设定值越大偏差越小，过大则控制对象会产生振动，变得不稳定。另外，如果设定值小，则目标值和反馈值的偏差会变大。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-02	比例增益（P）	0.00 ~ 25.00	1.00

■ b5-03 积分时间（I）

仅使用比例控制时，PID 目标值与 PID 反馈值之间会留有偏差，为了消除这一固定偏差，需要设定积分时间（I）。积分时间为计算 PID 输入的积分所需的时间常数。为了及早使其稳定，请缩短积分时间。如果设定时间过短，则会发生超调及振动。要解除积分时，请设定 b5-03 = 0.0。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-03	积分时间（I）	0.0 ~ 360.0s	1.0s

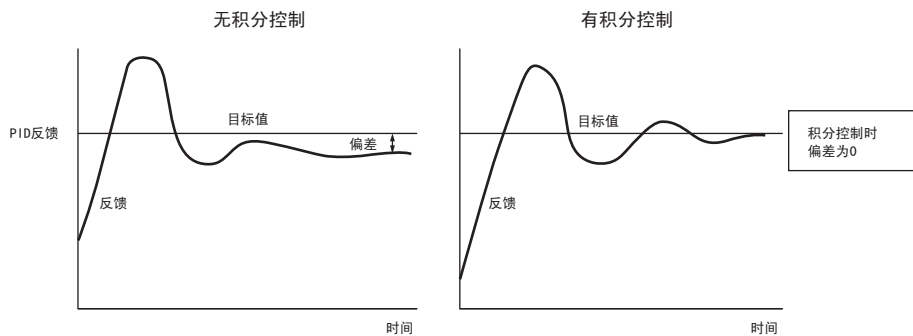


图 5.15 积分时间和偏差的关系

■ b5-04 积分时间（I）的上限值

以最高输出频率（E1-04）为 100%，以 % 为单位设定积分控制（I）后的上限值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-04	积分时间（I）的上限值	0.0 ~ 100.0	100.0%

（注）用于负载急剧变化等用途时，有时 PID 的输出会产生较大振动。为了抑制这种振动，防止机械损坏或防止电机失速，请减小设定值。

■ b5-05 微分时间 (D)

需要提高系统响应性时请进行调整。

根据 PID 输入和 PID 反馈的微分结果，对变频器预测的 PID 输入及 PID 反馈信号微分时间进行设定。增加设定值后响应性提高，但会产生振动。减少设定值虽可抑制超调，但响应性会变差。将 b5-05 设定为 0.00 时，D 控制不动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-05	微分时间 (D)	0.00 ~ 10.00s	0.00s

■ b5-06 PID 的上限值

b5-06 是使 PID 控制运算后的值不超过一定量的参数。将 E1-04 (最高输出频率) 设定为 100%。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-06	PID 的上限值	0.0 ~ 100.0%	100.0%

■ b5-07 PID 偏置调整

b5-07 是调整 PID 控制输出的偏置值的参数。将 E1-04 (最高输出频率) 设定为 100%。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-07	PID 偏置调整	-100.0 ~ 100.0%	0.0%

■ b5-08 PID 的一次延迟时间常数

b5-08 以秒为单位设定 PID 控制的输出低通滤波时间常数。通常无需设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-08	PID 的一次延迟时间常数	0.00 ~ 10.00s	0.00s

(注) 对防止在机械的摩擦较大及硬度较低时发生的机械共振有效。此时，要设定得使共振频率的周期变得更大。如果增大该时间常数，则变频器的响应性变差。

■ b5-09 PID 输出的特性选择

通常，PID 输入为负时，PID 输出增加。

b5-09 可使 PID 输出的极性反向。使用该特性，在增加 PID 的目标值后，可用于变频器的输出频率降低的反特性负载。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-09	PID 输出的特性选择	0、1	0

0: 正特性

PID 输入为负时，PID 输出增加。(正特性)

1: 反特性

PID 输入为负时，PID 输出减少。(反特性)

■ b5-10 PID 输出增益

b5-10 用来将 PID 输出与增益相乘。PID 控制的输出作为频率指令的补偿而被加算控制 (b5-01 = 3 或 4) 时，对调整补偿量有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-10	PID 输出增益	0.00 ~ 25.00	1.00

■ b5-11 PID 输出的反转选择

PID 控制的输出为负时，选择是否使变频器的输出反转。PID 控制的输出作为频率指令的补偿而被加算控制 (b5-01 = 3 或 4) 时，该参数无效。PID 输出不受限制 (与 b5-11 = 1 的功能相同)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-11	PID 输出的反转选择	0、1	0

0: 反转无效

PID 输出为负时被限制为零，变频器停止输出。

1: 反转有效

PID 输出为负时，变频器反转。

■ PID 反馈丧失检出

通过 PID 反馈丧失检出功能，可以检出传感器或其接线是否良好（传感器损坏 / 电线断线）。进行 PID 控制时，为防止机器因反馈丧失而突然加速到最高输出频率等危险状态，请务必使用 PID 反馈丧失检出功能。

PID 反馈丧失的检出方法有以下 2 种：

- 反馈丧失检出值（低）
反馈值低于设定值的状态超过指定时间时，检出反馈丧失。
- 反馈丧失检出值（高）
反馈值高于设定值的状态超过指定时间时，检出反馈丧失。

反馈值过低、检出反馈丧失时的动作原理如下所示。反馈值过高时，动作相同。

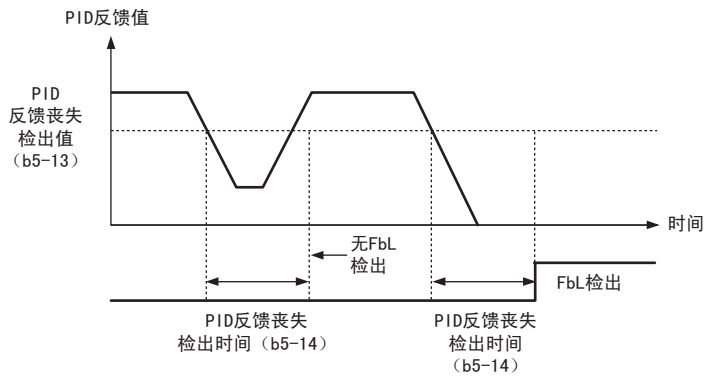


图 5.16 PID 反馈丧失检出时的时序图

进行 PID 反馈丧失检出时，请设定以下参数。

■ b5-12 PID 反馈故障检出选择

设定 PID 反馈故障检出功能的有效 / 无效，并设定检出后的动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-12	PID 反馈故障检出选择	0 ~ 5	0

0: 仅限多功能接点

将多功能接点输出设定为 H2-□□ = 3E（PID 反馈故障（丧失中））时，如果 PID 反馈值低于 b5-13 检出值的状态持续了 b5-14 中设定的时间，则多功能接点输出动作。

将多功能接点输出设定为 H2-□□ = 3F（PID 反馈故障（超值中））时，如果 PID 反馈值超过 b5-36 检出值的状态持续了 b5-37 中设定的时间，则多功能接点输出动作。

即使多功能接点输出动作，LED 操作器上也不会显示故障或轻故障。变频器继续运行。

反馈值不在丧失检出范围内时，输出被复位。

1: 多功能输出，且轻故障时继续运行

如果 PID 反馈值低于 b5-13 检出值的状态持续了 b5-14 中设定的时间，则操作器上将闪烁显示警告级别的警报 FbL（PID 反馈指令丧失），H2-□□ = 3E（PID 反馈故障（丧失中））中设定的端子闭合。

如果 PID 反馈值超过 b5-36 检出值的状态持续了 b5-37 中设定的时间，则操作器上将闪烁显示警告级别的警报 FbH（PID 反馈指令超值），H2-□□ = 3F（PID 反馈故障（超值中））中设定的端子闭合。

无论哪种状态，被设定为 H2-□□ = 10（轻故障）的端子均输出。变频器继续运行。

反馈值不在丧失检出范围内时，警报和输出被复位。

2: 因多功能输出故障而输出故障接点、切断变频器输出

如果 PID 反馈值低于 b5-13 检出值的状态持续了 b5-14 中设定的时间，则操作器上将显示故障 FbL（PID 反馈指令丧失）。

如果 PID 反馈值超过 b5-36 检出值的状态持续了 b5-37 中设定的时间，则操作器上将显示故障 FbH（PID 反馈超值）。

变频器的运行变为自由运行停止。被设定为 H2-□□ = E（故障）的端子被输出。

3: 仅限多功能输出，PID 控制取消时，故障检出无效

与 b5-12 = 0 进行相同的动作。通过设定 H1-□□=19 (PID 控制取消)，PID 功能无效时，故障检出也无效。

4: 多功能输出，且轻故障时继续运行，但 PID 控制取消时，故障检出无效

进行与 b5-12 = 1 相同的动作。通过设定 H1-□□=19 (PID 控制取消)，PID 功能无效时，故障检出也无效。

5: 多功能输出，故障时故障接点输出，切断变频器输出，但 PID 控制取消时，故障检出无效

进行与 b5-12 = 2 相同的动作。通过设定 H1-□□=19 (PID 控制取消)，PID 功能无效时，故障检出也无效。

■ b5-13 PID 反馈丧失检出值

设定 PID 反馈丧失的检出值。如果反馈信号低的状态持续了 b5-14 中设定的时间，则检出反馈丧失状态。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-13	PID 反馈丧失检出值	0 ~ 100%	0%

■ b5-14 PID 反馈丧失检出时间

PID 反馈低于 b5-13 所设定的检出值时，对到检出反馈丧失状态为止的时间进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-14	PID 反馈丧失检出时间	0.0 ~ 25.5s	1.0s

■ b5-36 PID 反馈超值检出值

设定 PID 反馈超值的检出值。如果反馈信号高的状态持续了 b5-37 中设定的时间，则检出反馈超值状态。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-36	PID 反馈超值检出值	0 ~ 100%	100%

■ b5-37 PID 反馈超值检出时间

PID 反馈超过 b5-36 所设定的值时，对到检出反馈丧失状态为止的时间进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-37	PID 反馈超值检出时间	0.0 ~ 25.5s	1.0s

■ PID 暂停

当 PID 输出或频率指令低于 PID 暂停功能动作值时，使变频器停止运行的功能。当 PID 输出或频率指令超过 PID 暂停功能动作值的状态持续了指定的时间时，变频器自动重新开始运行。

PID 暂停功能的时序图如下所示：

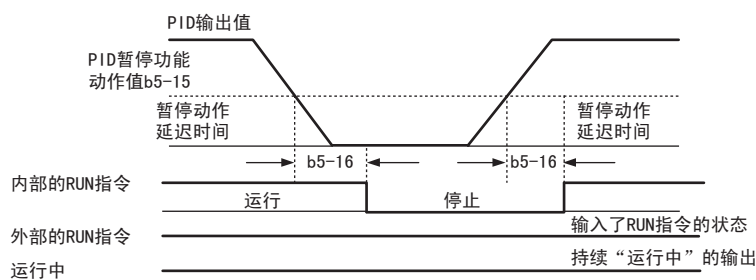


图 5.17 PID 暂停的时序图

PID 暂停功能使用时的注意事项

- 即使 PID 控制无效，PID 暂停功能也会始终有效。
- PID 暂停功能停止电机时的停止方法取决于 b1-03 的设定值。
- PID 暂停功能的设定所需的相关参数后面叙述。

■ b5-15 PID 暂停功能动作值

对进行 PID 暂停的动作值进行设定。

如果 PID 输出或频率指令低于 b5-15 设定值的状态持续了 b5-16 中设定的时间，变频器则进入暂停状态。如果 PID 输出或频率指令高于 b5-15 设定值的状态持续了 b5-16 中设定的时间，则暂停状态解除，变频器重新开始运行。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-15	PID 暂停功能动作值	0.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz

■ b5-16 PID 暂停动作延迟时间

对执行或解除 PID 暂停功能时的动作延迟时间进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-16	PID 暂停动作延迟时间	0.0 ~ 25.5s	0.0s

■ b5-17 PID 指令用加减速时间

PID 指令用加减速时间是以设定的加减速时间来增加、减少 PID 目标值的 PID 目标值软起动器功能。由于通常使用的加减速时间 (C1-□□) 被配置于 PID 输出之后，因此如果 PID 目标值频繁变化，则响应性将变差，可能会与 PID 控制产生共振，引起机械系统振荡或发生超调 / 欠调。发生类似问题时，使用 b5-17 的设定将会解决这些问题。此时，请减小 C1 参数，以免引起振荡，并用 b5-17 确保加减速时间。另外，将多功能接点输入设定为 H1-□□ = 34 (PID 软起动器开 / 关)，可使运行中来自外部端子的 b5-17 的设定值无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-17	PID 指令用加减速时间	0 ~ 255s	0s

■ b5-18 PID 目标值选择

设定 PID 目标值 (b5-19) 的有效 / 无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-18	PID 目标值选择	0, 1	0

0: PID 目标值无效

b5-19 的设定值不可用作 PID 目标值。PID 目标值通过 MEMOBUS 寄存器 0006H (寄存器 000F 的 bit1 设定为 1 时)、模拟量输入或脉冲输入被输入。(选择的频率指令输入)

1: PID 目标值有效

b5-19 的设定值为 PID 目标值。

■ b5-19 PID 目标值

当 b5-18 = 1 时，用于对 PID 目标值进行调节。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-19	PID 目标值	0.00 ~ 100.00%	0.00%

■ b5-20 PID 目标值单位

对设定 / 显示 b5-19 (PID 目标值) 时的单位进行设定。或设定用 U5-01 (PID 反馈量)、U5-04 (PID 目标值) 设定显示的单位。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-20	PID 目标值单位	0 ~ 3	1

0: 以 0.01Hz 为单位

以 0.01Hz 为单位进行设定 / 显示。

1: 以 0.01% 为单位 (最高输出频率设定为 100%)

以最高输出频率为 100%，以 0.01% 为单位进行设定 / 显示。

2: 以 min^{-1} 为单位 (设定电机极数)

以 min^{-1} 为单位进行设定 / 显示 (需要设定电机极数)。

3: 任意设定 (用 b5-38、b5-39 设定)

为任意设定。用 b5-38 和 b5-39 的设定单位进行设定 / 显示。

■ b5-34 PID 输出下限值

可设定下限值以免 PID 控制的输出低于规定值。以 E1-04（最高输出频率）为 100%，以 % 为单位进行设定。0.0 设定时该功能无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-34	PID 输出下限值	-100.0 ~ 100.0%	0.0%

■ b5-35 PID 输入限制值

PID 控制的输入值较大时，PID 控制的输出也将变大。需要限制 PID 控制的输入值时进行该设定。以 E1-04（最高输出频率）为 100%，以 % 为单位进行设定。+ 侧极限与 - 侧极限均动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-35	PID 输入限制值	0.0 ~ 1000.0%	1000.0%

■ PID 目标值设定 / 显示的任意显示设定

如果将 b5-20 设定为 3（用户任意显示），则可用 b5-38 和 b5-39 的设定来任意设定如何将 PID 目标值和单位显示在反馈的监视器（U5-01、U5-04）上。

■ b5-38/b5-39 PID 目标值设定 / 显示的任意显示设定 / 显示的小数点后的位数

如果将 b5-20 设定为 3（用户任意显示），则可用 b5-38 和 b5-39 的设定来任意设定如何将 PID 目标值和单位显示在反馈的监视器（U5-01、U5-04）上。

b5-38 用来设定最高输出频率时要设定 / 显示的值。

b5-39 用来选择 PID 目标值设定 / 显示时的小数点后的位数。设定值为小数点后的位数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-38	PID 目标值设定 / 显示的任意显示设定	0 ~ 60000	取决于 b5-20
b5-39	PID 目标值设定 / 显示的小数点后的位数	0 ~ 3	取决于 b5-20

■ b5-40 PID 时的频率指令显示选择

设定 PID 控制时频率指令监视器所显示的内容。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-40	PID 时的频率指令显示选择	0、1	0

0: 增加 PID 补偿量后的频率指令

监视参数 U1-01 显示随 PID 输出而增减的频率指令。

1: 增加 PID 补偿量前的频率指令

监视参数 U1-01 显示频率指令。

■ b5-47 PID 输出的反转选择 2

选择 b5-01 = 3、4 时的反转方法。

（注）仅适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b5-47	PID 输出的反转选择 2	0、1	1

0: 反转无效

PID 输出为负时设为 0 极限，变频器停止输出。

1: 反转有效

PID 输出为负时变频器反转。用 b1-04 设定了禁止反转时，则设为 0 极限。

◆ b6 DWELL 功能

在重载起动、停止时，暂时保持设定的输出频率以防止电机陷入失速状态。另外，在驱动 PM 电机时的加速时，通过暂停，可以使转子与定子的旋转磁场同步，从而抑制失调。DWELL 功能的动作如下图所示：

（注）在停止时使用 DWELL 功能时，需要将停止方法选择为减速停止。请将 b1-03（停止方法选择）设定为 0（减速停止）。

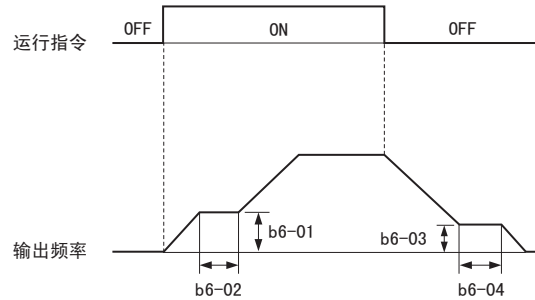


图 5.18 起动时 / 停止时 DWELL 功能的时序图

DWELL 功能的设定所需的参数在后面有述。

■ b6-01/b6-02 起动时的 DWELL 频率 / 时间

加速时，将 b6-01 所设定的频率维持 b6-02 中设定的时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b6-01	起动时的 DWELL 频率	0.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz
b6-02	起动时的 DWELL 时间	0.0 ~ 10.0s	0.0s

■ b6-03/b6-04 停止时的 DWELL 频率 / 时间

减速时，将 b6-03 所设定的频率维持 b6-04 中设定的时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b6-03	停止时的 DWELL 频率	0.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz
b6-04	停止时的 DWELL 时间	0.0 ~ 10.0s	0.0s

◆ b8 节能控制

节能控制功能是使电机始终以最高效率运行，从而提高整个系统的运行效率、达到节能运行目的的功能。如果电机以额定滑差状态运行，则运行效率最高，可达到节能效果。该功能将持续监视电机负载，计算给电机施加的最佳电压。

（注）节能控制功能不适用于突然施加负载的用途以及恒定转矩的用途。请将其用于递减转矩用途的机械。

■ b8-01 节能模式选择

选择节能控制的有效 / 无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b8-01	节能模式选择	0, 1	0

0: 节能控制无效

1: 节能控制有效

■ b8-02 节能控制增益（仅在矢量控制时有效）

节能控制运行期间，作为减少磁通电流的增益而进行设定。较高地设定节能控制用的增益，可通过抑制磁通以降低能耗。但如果增益设定得过高，可能会导致电机失速。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b8-02	节能控制增益	0.0 ~ 10.0	0.7

■ b8-03 节能控制滤波时间常数（无 PG 矢量、带 PG 矢量控制模式）

设定节能控制的响应性。减小设定值时，响应会变快，但如果设定值过高，有时会导致不稳定。

No.	名称	设定范围	出厂时确认
b8-03	节能控制滤波时间常数	0.00 ~ 10.00s	取决于 A1-02、o2-04

■ b8-04 节能系数（仅在无 PG V/f 控制时有效）

将电机效率保持为最大值时使用该功能。出厂设定因 E2-11（电机额定容量）而异。出厂设定为本公司标准电机的出厂设定值。为了使轻载时的功率监视 U1-08（输出功率）为最小，以 5% 的幅度逐渐调整 b8-04 的出厂设定值。

减小设定值，则输出电压降低。但如果设定得过低，电机可能会失速。

No.	名称	设定范围	出厂设定
b8-04	节能系数	0.00 ~ 655.00	取决于 C6-01、E2-11、o2-04

（注）如果设定 E2-11（电机额定容量），出厂设定将发生变化。进行节能自学习时，节能系数将被自动设定。请参照“自学习”（92 页）。

■ b8-05 电能检出滤波时间常数（仅在无 PG V/f 控制时有效）

在节能控制功能中，为使输出电流达到最小值，需持续探索最小输出电压。变频器测量输出电流，在 b8-05 中设定调整输出电压的频度。

减小设定值，负载变化时的响应会变快。

如果设定得过小，轻载时的电机旋转将变得不稳定。

No.	名称	设定范围	出厂时确认
b8-05	电能检出滤波时间常数	0 ~ 2000ms	20ms

■ b8-06 探索运行电压极限（仅在无 PG V/f 控制时有效）

以最高输出电压为 100%，以 % 为单位，设定探索运行时电压控制范围的限制值。探索运行是指为了寻找输出电能为最小的位置而使输出电压发生微小变化。在节能控制下使输出电压发生微小变化，以进行输出电能为最小的探索运行。

（注）如果过度降低设定值，当突然施加负载时，电机有可能失速。
如果设定为 b8-06 = 0，则不进行探索运行。（节能控制仍然有效。）

No.	名称	设定范围	出厂时确认
b8-06	探索运行电压极限	0 ~ 100%	0%

■ 相关参数

无 PG 矢量控制模式

No.	名称	设定范围	出厂时确认
E2-02 <1>	电机额定滑差	0.00 ~ 20.00	<2>

<1> 如果进行旋转形自学习，将被自动设定。

<2> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

无 PG V/f 控制模式

No.	名称	设定范围	出厂时确认
E2-11 <1>	电机额定容量	0.00 ~ 650.00kW	<2>

<1> 自学习时自动设定。

<2> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

5.3 C 调谐 (调整)

用调谐参数 (C 参数) 对加减速时间、S 字特性、滑差补偿、转矩补偿、载波频率的功能进行设定。

◆ C1 加减速时间

■ C1-01 ~ C1-08 加减速时间 1 ~ 4

本变频器最多可设定 4 种加减速时间。通过对设定了加减速时间及电机切换的多功能接点输入端子进行开、闭操作，即使在运行中也可切换加减速时间。

加速时间用来设定从输出频率为 0Hz 加速到 E1-04 (最高输出频率) 所需的时间。减速时间用来设定输出频率从 E1-04 (最高输出频率) 减速到 0Hz 所需的时间。

C1-01 和 C1-02 是出厂时设定的加减速时间的参数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C1-01	加速时间 1	0.0 ~ 6000.0s <1>	10.0s
C1-02	减速时间 1		
C1-03	加速时间 2		
C1-04	减速时间 2		
C1-05	加速时间 3 (第 2 电机用加速时间 1)		
C1-06	减速时间 3 (第 2 电机用减速时间 1)		
C1-07	加速时间 4 (第 2 电机用加速时间 2)		
C1-08	减速时间 4 (第 2 电机用减速时间 2)		

<1> 加减速时间的设定范围根据 C1-10 (加减速时间单位) 设定而变化。如果设定 C1-10=0 (以 0.01 秒为单位), 则加减速时间的设定范围为 0.00 ~ 600.00 (秒)。

加减速时间的切换

C1-01 和 C1-02 是出厂时设定的加减速时间的参数。其它加减速时间的参数 (C1-03 ~ C1-08) 在将多功能接点输入 (H1-01 ~ H1-07) 设定为 7 (加减速时间选择 1) 及 1A (加减速时间选择 2) 时有效。(参照表 5.10)

表 5.10 加减速时间的选择

加减速时间选择 1 H1-□□ = 7	加减速时间选择 2 H1-□□ = 1A	有效的参数	
		加速	减速
0 (开)	0 (开)	C1-01	C1-02
1 (闭)	0 (开)	C1-03	C1-04
0 (开)	1 (闭)	C1-05	C1-06
1 (闭)	1 (闭)	C1-07	C1-08

图 5.19 为变更加减速时间后的运行示例。停止方法选择减速停止 (b1-03 = 0)。

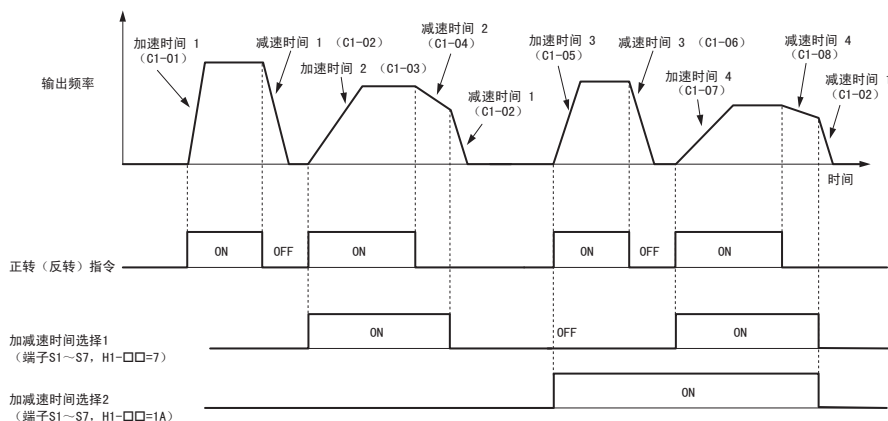


图 5.19 加减速时间的时序图

根据输出频率值进行加减速时间的切换

变频器的加减速时间可根据输出频率而自动进行切换。如果输出频率高于 C1-11 的设定值，则从加减速时间 4 (C1-07/C1-08) 中设定的值切换到出厂设定的加减速时间 1 (第 1 电机为 C1-01/C1-02, 第 2 电机为 C1-05/C1-06)。如果输出频率低于 C1-11 的设定值，则返回到加减速时间 4 的设定值。如图 5.20 所示。

(注) 用多功能接点输入设定了加减速时间时 (H1-□□ = 7 (加减速时间选择 1) 及 1A (加减速时间选择 2)), 其加减速时间优先于 C1-11。例如, 选择加减速时间 2 时, 即使输出频率超过 C1-11 的设定值, 加减速时间也不会发生变化。

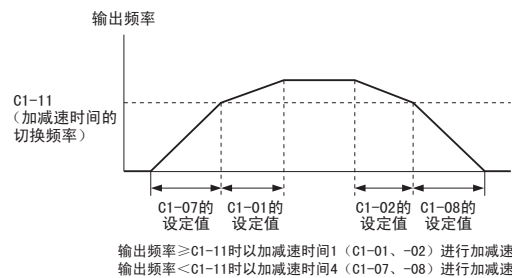


图 5.20 加减速时间的切换频率

根据电机选择进行加减速时间的切换

使用多功能接点输入, 可以对第 1 电机和第 2 电机进行切换 (H1-□□ = 16)。C1-01 ~ C1-04 的设定值为第 1 电机的加减速时间 1 和 2, C1-05 ~ C1-08 的设定值为第 2 电机的加减速时间 1 和 2。此时, 多功能接点输入端子的加减速时间选择 2 无效。(如果重复设定, 则将显示 oPE03 故障。)

根据选择的电机和加减速时间的选择, 哪个加减速时间有效如表 5.11 所示。

表 5.11 电机选择和加减速时间的关系

加减速时间选择 1 (H1-□□ = 7)	选择第 1 电机时		选择第 2 电机时	
	加速时间	减速时间	加速时间	减速时间
开	C1-01	C1-02	C1-05	C1-06
闭	C1-03	C1-04	C1-07	C1-08

■ C1-09 紧急停止时间

C1-09 用来设定将多功能接点输入 (H1-01 ~ H1-07) 设定为 15 (紧急停止: 常开接点) 或 17 (紧急停止: 常闭接点) 时的减速时间。另外, 作为检出故障时的停止方法, 也可在选择了“紧急停止”时使用。该输入端子无须持续处于闭合状态, 但即使处于闭合状态的时间仅仅为一瞬间, 也会紧急停止。与通常的减速时间不同, 一旦输入了紧急停止, 经过设定的减速时间并解除紧急停止输入后, 在再次输入运行指令前, 变频器不会重新起动。紧急停止功能动作期间, 多功能接点输出 H2-01/02/03 = 4C (紧急停止中) 处于闭合状态。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C1-09	紧急停止时间	0.0 ~ 6000.0s <1>	10.0s

<1> 加减速时间的设定范围根据 C1-10 (加减速时间单位) 设定而变化。如果设定 C1-10=0 (以 0.01 秒为单位), 则加减速时间的设定范围为 0.00 ~ 600.00 (秒)。

(注) 快速减速时, 变频器产生过电压故障并切断输出, 电机自由运行。为防止电机处于此类失控状态, 使其迅速地安全地停止下来, 请务必在参数 C1-09 中设定紧急停止时间。

■ C1-10 加减速时间的单位

选择 C1-01 ~ C1-09 的设定单位。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C1-10	加减速时间的单位	0、1	1

0: 0.01 秒单位

能以 0.01 秒为单位设定加减速时间。设定范围为 0.00 ~ 600.00 秒。当 C1-01 ~ C1-09 中的任何一个被设定为 600.1 秒或以上时, 不能将 C1-10 设定为 0。

1: 0.1 秒单位

能以 0.1 秒为单位设定加减速时间。设定范围为 0.0 ~ 6000.0 秒。

■ C1-11 加减速时间的切换频率

C1-11 用来设定自动切换加减速时间的频率。请参照“根据输出频率值进行加减速时间的切换”(135页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C1-11	加减速时间的切换频率	0.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz

(注) 将 C1-11 设定为 0.0Hz 时, 该功能无效。

■ C1-14 减速速率设定标准频率

设定用来计算加减速时间的标准频率。

(注) 适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C1-14	减速速率设定标准频率	0.0 ~ 400.0	0.0Hz

加减速时间 (C1-01 ~ C1-09) 的加减速速率根据 C1-14 的设定值而变化如下。

C1-14 = 0.0Hz 时

C1-14 = 0.0Hz 时的加减速速率示例如图 5.21 所示。

- 加速时间 1 ~ 4 从 0Hz 加速到 E1-04 (最高输出频率) 的时间
- 减速时间 1 ~ 4、紧急停止时间: 从 E1-04 (最高输出频率) 减速到 0Hz 的时间

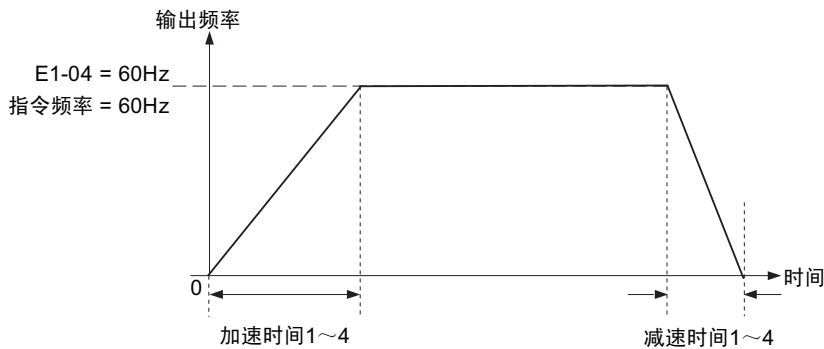


图 5.21 加减速速率示例 1 (C1-14 = 0Hz、E1-04 = 60Hz, 指令频率为 60Hz 时)

C1-14 ≠ 0.0Hz 时

C1-14 ≠ 0.0Hz 时的加减速速率示例如图 5.22、图 5.23 所示。

- 加速时间 1 ~ 4: 从 0Hz 加速到 C1-14 (加减速速率设定标准频率) 的时间
- 减速时间 1 ~ 4、紧急停止时间: 从 C1-14 (加减速速率设定标准频率) 减速到 0Hz 的时间

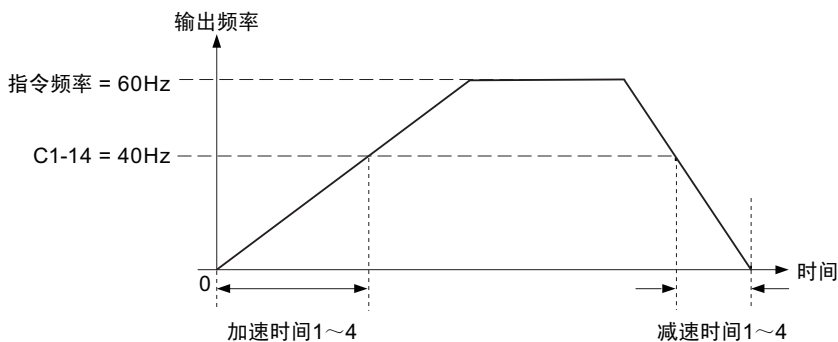


图 5.22 加减速速率示例 2 (C1-14 = 40Hz、E1-04 = 60Hz, 指令频率为 60Hz 时)

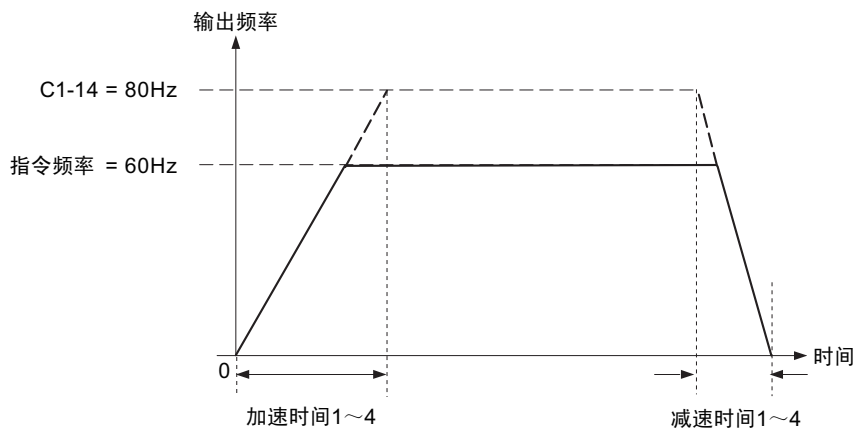


图 5.23 加减速速率示例 3 (C1-14 = 80Hz、E1-04 = 60Hz, 指令频率为 60Hz 时)

- (注) 1. 图 5.21 ~ 图 5.23 的加减速时间, 表示将 C2-01 ~ C2-04 (加减速开始时与结束时的 S 字特性时间) 设为 0.00s 时的值。
 2. 将加速中防止失速功能选择设为有效 (L3-01 ≠ 0) 时, 在防止失速功能的作用下, 实际的加速时间可能会比设定的加速时间长。
 3. 将减速中防止失速功能选择设为有效 (L3-04 ≠ 0) 时, 在防止失速功能的作用下, 实际的减速时间可能会比设定的减速时间长。
 4. T1-01 (自学习模式选择) = 0 (旋转形自学习)、3 (V/f 节能控制用自学习) 时的旋转形自学习的加减速速率与 C1-14 的设定值无关, 适用以 E1-04 (最高输出频率) 为基准的加减速速率。

◆ C2 S 字特性

通过 S 字曲线进行加减速时, 能减少机械在起动 / 停止时的冲击。请根据需要在加速 / 减速开始时、加速 / 减速结束时分别设定 S 字特性时间。另外, 如果在 PM 电机起动时发生 ST_o (失调检出) 的故障, 则请增大 C2-01 的设定值。

■ C2-01 ~ C2-04 加减速开始时与结束时的 S 字特性

C2-01 ~ C2-04 用来设定各部分的 S 字特性时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C2-01	加速开始时的 S 字特性时间	0.00 ~ 10.00s	取决于 A1-02
C2-02	加速结束时的 S 字特性时间		
C2-03	减速开始时的 S 字特性时间		0.20s
C2-04	减速结束时的 S 字特性时间		0.00s

运行切换 (正转 / 反转) 时的 S 字特性如下图所示。

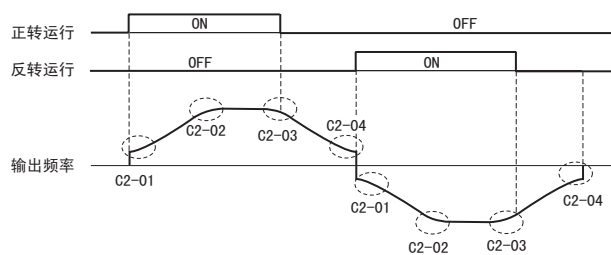


图 5.24 正转 / 反转切换时的 S 字特性

设定 S 字特性时间后, 加减速时间将如下所示延长。

$$\text{加速时间} = \text{选择的加速时间} + \frac{C2-01 + C2-02}{2}$$

$$\text{减速时间} = \text{选择的减速时间} + \frac{C2-03 + C2-04}{2}$$

◆ C3 滑差补偿

电机的负载越大, 电机速度将降低, 滑差量将变大。滑差补偿功能就是为了防止这种损失的功能。

(注) 变更滑差补偿参数前, 请确认是否正确设定了电机参数和 V/f 特性, 并进行自学习。

■ C3-01 滑差补偿增益

要提高负载运行时的速度精度时, 请设定 C3-01。通常无需变更出厂设定, 但在以下场合时, 请进行调整。

5.3 C 调谐（调整）

- 速度低于目标值时，增大设定值。
- 速度高于目标值时，减小设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C3-01	滑差补偿增益	0.0 ~ 2.5	取决于 A1-02

（注）当 A1-02 = 0（无 PG V/f 控制）时，出厂设定为 0.0。当 A1-02 = 2（无 PG 矢量控制）时，出厂设定为 1.0。当为简易带 PG V/f 控制模式（H6-01 = 3）时，该功能无效。

■ C3-02 滑差补偿一次延迟时间常数

当电机速度不稳定时或速度响应慢时，可用 C3-02 来调整滑差补偿延迟时间。通常无需变更出厂设定，但在以下场合时，请进行调整。

- 滑差补偿的响应性低时，减小设定值。
- 速度不稳定时，增大设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C3-02	滑差补偿一次延迟时间常数	0 ~ 10000ms	取决于 A1-02

（注）当 A1-02 = 0（无 PG V/f 控制）时，出厂设定为 2000ms。当 A1-02 = 2（无 PG 矢量控制）时，出厂设定为 200ms。当为简易带 PG V/f 控制模式（H6-01 = 3）时，该功能无效。

■ C3-03 滑差补偿极限

将电机额定滑差量作为 100%，以 % 为单位设定滑差补偿功能的补偿量上限值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C3-03	滑差补偿极限	0 ~ 250%	200%

滑差补偿极限值在恒定转矩范围内为固定值，在恒定输出范围内则如下图所示，随 C3-03 的值和输出频率而增加。

（注）当为简易带 PG V/f 控制模式（H6-01 = 3）时，该功能无效。

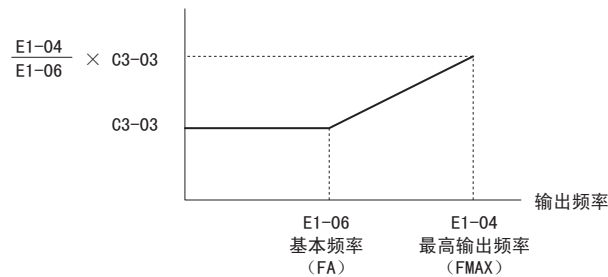


图 5.25 滑差补偿极限

■ C3-04 再生动作时的滑差补偿选择

选择再生动作中滑差补偿功能的有效 / 无效。当再生状态下使滑差补偿功能动作时，由于瞬时再生量的增加，可能需要制动选购件（制动电阻器、制动电阻器单元）。

即使将再生动作时的滑差补偿选择置为有效，在低频范围内，再生时的滑差补偿仍然无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C3-04	再生动作时的滑差补偿选择	0、1	0

0: 无效

无滑差补偿而运行。根据负载状态和运行状态（再生动作），有时实际的电机速度要快于或慢于频率指令。

1: 有效

再生动作中滑差补偿功能有效。输出频率低于 6Hz 时，滑差补偿功能无效。

■ C3-05 输出电压限制动作选择

选择输出电压变为饱和状态时是否自动降低电机磁通。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C3-05	输出电压限制动作选择	0、1	0

0: 无效

1: 有效

◆ C4 转矩补偿

转矩补偿功能是指当电机的负载增大时，通过增大变频器的输出电压来增加输出转矩的功能。从输出电流检出电机负载的增加量，通过增加输出电压而对电机进行安全控制。

(注) 变更转矩补偿参数前，请确认是否正确设定了电机参数和 V/f 特性，并进行自学习。

■ C4-01 转矩补偿 (转矩提升) 增益

C4-01 以倍率来设定转矩补偿的增益。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C4-01	转矩补偿 (转矩提升) 增益	0.00 ~ 2.50	取决于 A1-02

无 PG V/f 控制时

按照输出电压和 E2-05 (电机的线间电阻) 对电机一次侧损失电压进行计算、调整，对起动时 / 低速运行时的转矩不足进行补偿。补偿电压为电机一次侧的电压损失 \times C4-01。

无 PG 矢量控制时

电机一次电流通过计算被分为电机励磁电流成分和转矩电流成分，各成分分别受到控制。转矩补偿功能仅与转矩电流成分有关。转矩电流成分为计算出的转矩指令 \times C4-01。

调整方法

通常无需设定，但在以下场合时，请以 0.05 为单位逐渐调整设定值。

- 变频器与电机间的电缆较长时，请增大设定值。
- 当电机振动时，请减小设定值。

请在不超过变频器额定输出电流的范围内用 C4-01 对低速旋转时的输出电流进行调整。

■ C4-02 转矩补偿的一次延迟时间常数

C4-02 以 ms 为单位来设定转矩补偿的一次延迟。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C4-02	转矩补偿的一次延迟时间常数	0 ~ 6000ms	取决于 A1-02

调整方法

通常无需设定，但在以下场合时，请进行调整。

- 当电机振动时，增大设定值。
- 电机响应性低时，减小设定值。

■ C4-03 起动转矩量 (正转用) (仅在无 PG 矢量控制时有效)

通过 C4-03，以电机的额定转矩为 100%，以 % 为单位设定正转时的起动转矩。使用该功能，转矩指令将更快地得到执行，从而提高起动时的速度响应性。通过 C4-05 中设定的起动时间常数来实现转矩补偿功能。该功能仅在以正转方向起动电机时有效。设定为 0.0 时，该功能无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C4-03	起动转矩量 (正转用)	0.0 ~ 200.0%	0.0%

■ C4-04 起动转矩量 (反转用) (仅在无 PG 矢量控制时有效)

通过 C4-04，以电机的额定转矩为 100%，以 % 为单位设定反转时的起动转矩。使用该功能，转矩指令将更快地得到执行，从而提高起动时的速度响应性。通过 C4-05 中设定的起动时间常数来实现转矩补偿功能。该功能仅在以反转方向起动电机时有效。设定为 0.0 时，该功能无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C4-04	起动转矩量 (反转用)	-200.0 ~ 0.0%	0.0%

■ C4-05 起动转矩时间常数 (仅在无 PG 矢量控制时有效)

设定正转 / 反转时的起动转矩量 (C4-03、C4-04) 的起动时间常数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C4-05	起动转矩时间常数	0 ~ 200ms	10ms

■ C4-06 转矩补偿的一次延迟时间常数 2 (仅在无 PG 矢量控制时有效)

速度搜索中及电机滑差为额定滑差的 -0.5 倍 (再生状态) 时, 使用该延迟时间常数。另外, 在高负载状态下加速结束时, 或因负载急剧变化而导致过电压 (ov) 故障时, 请增大设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C4-06	转矩补偿的一次延迟时间常数 2	0 ~ 10000ms	150ms

- (注) 1. 增大 C4-06 的设定值时, 请以相同比例增大 n2-03 (速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 2)。
2. 设定 L3-04 = 0、3、4 的其中之一时、输出频率低于 5Hz 时、或瞬时停止后速度搜索功能动作时, C4-06 无效。

◆ C5 速度控制 (ASR: Automatic Speed Regulator)

ASR 是指负载过大时通过调整输出频率来补偿电机滑差的 PI 控制器 (比例积分控制功能)。仅可用于简易带 PG V/f 模式。

简易 PG 用输入端子 (RP) 不能检出电机的旋转方向, 因此需要向 ASR 输入其它信号以确认旋转方向。具体方法如下所述。

1. 使用多功能接点输入

当 H1-□□ = 7E (检出旋转方向) 时, 电机的旋转方向被自动输入到 ASR 中。变频器能够识别端子闭合时电机反向旋转、断开时正向旋转。

使用双信道 PG 编码器时, 也可通过其它的外围机器将双信道切换为单信道。此时, 可用检出的旋转信号确认旋转方向。

2. 使用频率指令方向

当 H1-□□ ≠ 7E 时, ASR 确认频率指令, 检出旋转方向。

ASR 在简易带 PG V/f 模式中的供做原理如图 5.26 所示。

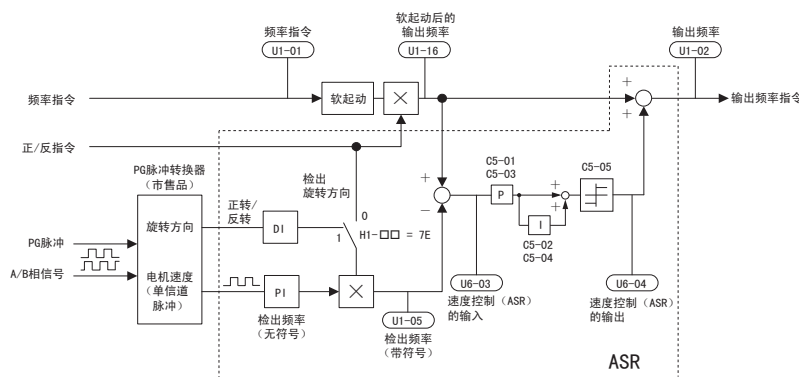


图 5.26 简易带 PG 速度控制框图

使简易带 PG V/f 模式有效的方法

1. 请将变频器的控制模式设定为无 PG V/f 控制 (A1-02 = 0)。
2. 请将选购件的 PG 编码器连接到脉冲序列输入端子 RP 上。请将 H6-01 设定为 3。在 H6-02 (脉冲序列输入比例) 中设定 100% 指令时的脉冲数。请确认脉冲序列输入偏置为 0% (H6-04 = 0)、脉冲序列输入增益为 100% (H6-03 = 100%)。
3. 选择电机旋转方向的检出方法。
使用 ASR 时, 需要用来确认旋转方向的信号。
使用多功能接点输入时, 请将 H1-□□ 设定为 7E。
4. 为了调整 ASR 的响应性, 请参考以下内容, 设定与 ASR 增益和积分动作有关的参数。

- (注) 1. 仅在选择无 PG V/f 控制 (A1-02 = 0) 作为控制模式, 且在脉冲序列输入端子 RP 的功能中设定简易带 PG V/f 模式的电机速度 (H6-01 = 3) 时才会显示参数 C5-□□。
2. 简易带 PG V/f 模式不能用于第 2 电机。

ASR 相关参数

在 ASR 功能中，比例增益和积分时间的组合方法有 2 种设定。即最高输出频率时有效的组合以及最低输出频率时有效的组合。如图 5.27 所示，比例增益和积分时间随输出频率的变化而呈直线变化。

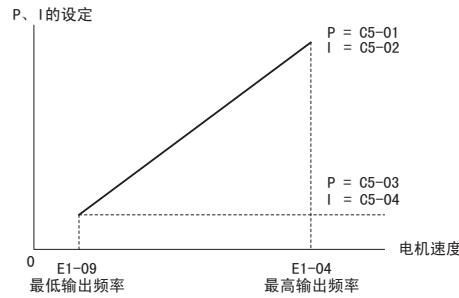


图 5.27 ASR 的增益和积分时间调整

ASR 调整用的参数在后面有述。

■ C5-01/C5-02 速度控制 (ASR) 的比例增益 1 (P) / 积分时间 1 (I)

用 C5-01 和 C5-02 来决定以最高输出频率运行时 ASR 的响应性。

- 如果最高输出频率时响应性较低，请增大比例增益或缩短积分时间。
- 如果最高输出频率时发生振动，请减小比例增益或延长积分时间。
- 变更 C5-01 和 C5-02 时，请先调节比例增益，然后调整积分时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C5-01	速度控制 (ASR) 的比例增益 1 (P)	0.00 ~ 300.00	0.20
C5-02	速度控制 (ASR) 的积分时间 1 (I)	0.000 ~ 10.000s	0.200s

■ C5-03/C5-04 速度控制 (ASR) 的比例增益 2 (P) / 积分时间 2 (I)

用 C5-03 和 C5-04 来设定以最低输出频率运行时 ASR 的响应性。设定时的注意事项与 C5-01/02 相同，请参照相应内容。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C5-03	速度控制 (ASR) 的比例增益 2 (P)	0.00 ~ 300.00	0.02
C5-04	速度控制 (ASR) 的积分时间 2 (I)	0.000 ~ 10.000s	0.050s

■ C5-05 速度控制 (ASR) 极限

以最高输出频率 (E1-04) 为 100% 来设定用速度控制环 (ASR) 补偿的频率上限值。如果电机的滑差较大，有时提高 C5-05 的设定值，便可得到最佳的滑差补偿。请使用速度控制 (ASR) 输出的监视参数 U6-04，确认 ASR 功能动作的程度如何，并在必要时调整输出极限。如果 ASR 功能以速度控制极限动作，请在调整 C5-05 的设定前，确认脉冲序列信号和脉冲序列输入的设置。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C5-05	速度控制 (ASR) 极限	0.0 ~ 20.0%	5.0%

参数的详细内容

◆ C6 载波频率

■ C6-01 ND/HD 选择

变频器的负载额定有轻载额定 (ND) 和重载额定 (HD) 两种。ND 与 HD 的变频器额定输出电流、过载耐量、加速中防止失速值等不同。选择变频器容量时，请根据所选的负载额定进行设定。

选择 HD 时，可承受 150% 的过载的时间为 1 分钟。选择 ND 时，可承受 120% 的过载的时间为 1 分钟。即，ND 的变频器额定输出电流高于 HD。关于额定输出电流的详细内容，请参照“A.2 各种机型的规格 (单相 / 三相 200V 级)” (297 页)、“A.3 各种机型的规格 (三相 400V 级)” (298 页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C6-01	ND/HD 选择	0、1	1 <1>

<1> CIMR-VB□B0018 不适用于轻载额定 (ND)。出厂设定为 0。

表 5.12 重载额定和轻载额定的不同

项目	重载额定 (HD)	轻载额定 (ND)
C6-01	0	1
特点		
主要用途等	重载额定用于启动时或加减速时需要较大过载耐量的用途。例如挤出机、起重机等摩擦负载、重力负载。	轻载额定用于不太需要过载耐量的用途。例如风机、泵等。
过载耐量 (oL2)	150% 1分钟	120% 1分钟
加速中防止失速值 (L3-02)	150%	120%
运行中防止失速值 (L3-06)	150%	120%
载波频率	8/10kHz	2kHz Swing PWM

(注) 如果变更 ND/HD 选择 (C6-01), 则变频器的最大适用电机容量发生变化。另外, E2-□□ 和 E4-□□ 会自动变更为适当的设定值。

■ C6-02 载波频率选择

C6-02 用来设定变频器晶体管的开关频率 (载波频率)。调整电磁噪音时, 或减小噪音和漏电流时, 请变更设定。

(注) 如果设定的载波频率高于出厂设定, 则变频器的额定电流会减小。请参照“载波频率的设定和额定电流值的关系”(302页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C6-02	载波频率选择	<1>	取决于 A1-02、o2-04。另外, 变更 C6-01 时, 出厂设定将自动变化。

<1> 设定范围因变频器的软件版本而异。
1020 或更高版本: 1 ~ B 及 F
1019 或更低版本: 1 ~ A 及 F

设定值:

C6-02	载波频率	C6-02	载波频率	C6-02	载波频率
1	2.0kHz	5	12.5kHz	9	Swing PWM 3
2	5.0kHz	6	15.0kHz	A	Swing PWM 4
3	8.0kHz	7	Swing PWM 1	B	降低漏电流检出 PWM <1>
4	10.0kHz	8	Swing PWM 2	F	用户设定 (可使用 C6-03 ~ C6-05 进行详细设定)

<1> 适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。
长距离接线时, 如果因漏电流的影响而导致电流监视或警报检出发生故障, 使用该 PWM 曲线, 可有效降低因变频器输出电流中的漏电流而对电流监视或警报检出的影响。载波频率与 2kHz 时相同。

(注) Swing PWM1 ~ 4 (设定值 7 ~ A) 与 2.0kHz 相同。使用特殊的 PWM 曲线时会产生白噪音, 而非尖锐的电磁噪音。

在设定 C6-02 时, 请注意以下事项。

现象	措施
低速时速度偏差或转矩偏差较大	降低载波频率
变频器产生的干扰对外围机器有影响	
变频器产生的漏电流较大	
变频器和电机间的接线距离较长 <1>	<ul style="list-style-type: none"> 降低载波频率 因漏电流的影响而导致电流监视或警报检出发生故障时, 请设定为 C6-02 = B。
电机产生的电磁噪音较大	提高载波频率 <2>

<1> 变频器和电机间的接线距离较长时, 请以下表为大致标准, 降低载波频率的设定值。

<2> 将 ND/HD 选择 (C6-01) 设定为 ND 时, 载波频率的出厂设定为 7 (Swing PWM1), 与 2kHz 的设定值大致相等。设定为 ND 时, 可增大载波频率。但设定值越大, 变频器的额定电流会越低, 敬请注意。

接线距离	50m 或以下	100m 或以下	100m 或以上
C6-02 (载波频率的选择)	1 ~ F (15kHz)	1 ~ 2 (5kHz) 7	1 (2kHz) 7

(注) 无 PG 矢量控制、PM 用无 PG 矢量控制模式下接线距离较长时, 请将载波频率设定为 2kHz (C6-02 = 1)。感应电机的接线长度超过 100m 时, 请使用 V/f 控制。

■ C6-03/C6-04/C6-05 载波频率上限 / 下限 / 比例增益

设定 V/f 控制时载波频率的上限和下限。通过设定这些参数，可根据输出频率来改变载波频率。当 C6-02 = F 时可进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
C6-03	载波频率上限	1.0 ~ 15.0kHz	<1>
C6-04	载波频率下限	1.0 ~ 15.0kHz	
C6-05	载波频率比例增益	0 ~ 99	

<1> 出厂设定根据 A1-02 (控制模式的选择) 以及 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。另外，变更 C6-01 时，出厂设定将自动变化。

仅设定载波频率的上限时

将 C6-02 设定为 F 时，可变更 C6-03 的设定范围。

但在 V/f 控制模式下，请设定与 C6-03 和 C6-04 相同的值。

根据输出频率变更载波频率时 (仅限 V/f 控制模式)

在 V/f 控制模式下，可根据输出频率对载波频率进行线性变更。此时，如图 5.28 所示，需要在 C6-03、C6-04、C6-05 中设定载波频率的上下限及载波频率的比例增益。

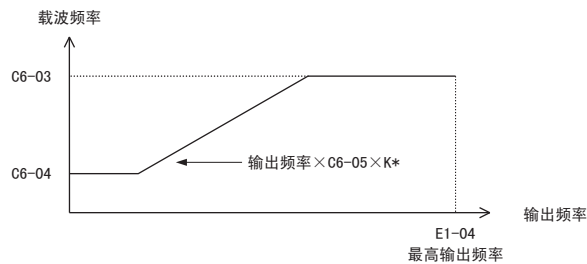


图 5.28 与输出频率相应的载波频率的变化

K 为由 C6-03 的设定值而定的系数。

- 10.0kHz > C6-03 ≥ 5.0kHz:K=2
- 5.0kHz > C6-03:K=1
- C6-03 ≥ 10.0kHz:K=3

(注) 1. 载波频率比例增益 (C6-05) > 6 且 C6-03 < C6-04 时，发生 oPE11 (载波频率的设定不当)。
2. C6-05 < 7 时 C6-04 无效，载波频率被调整为 C6-03 设定的值。

5.4 d 指令

变频器可以用各种方法输入频率指令。

对频率指令的输入方法、选择方法及优先程度进行说明的概念图如下所示。

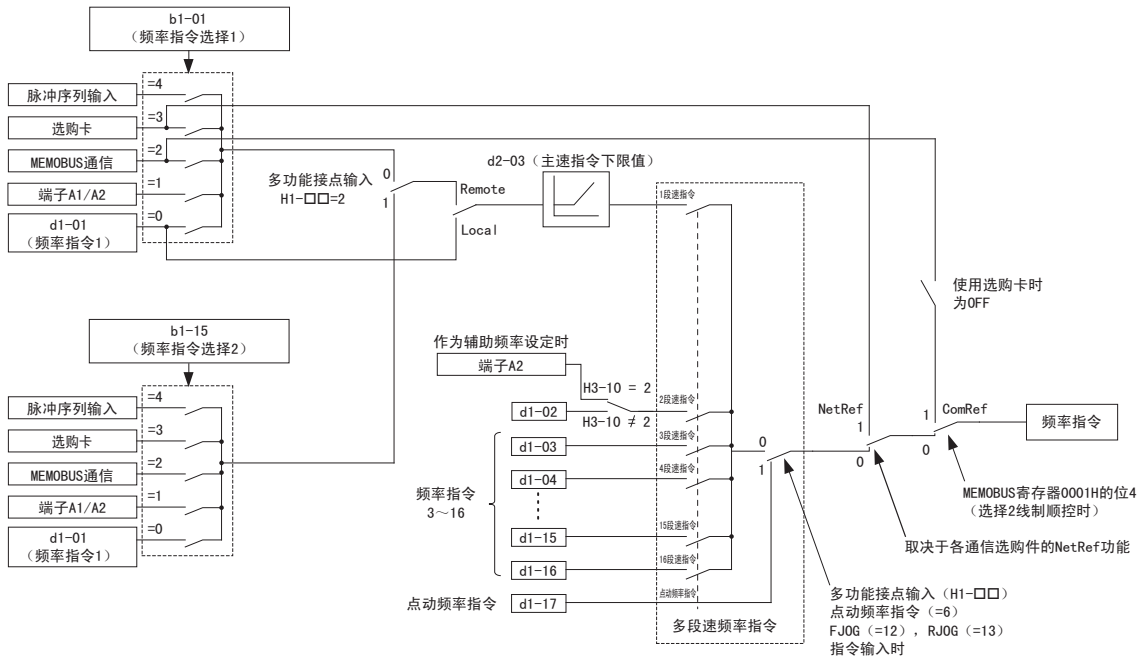


图 5.29 频率指令部框图

◆ d1 频率指令

■ d1-01 ~ d1-17 频率指令 1 ~ 16 / 点动频率指令

本变频器通过 16 个频率指令和 1 个点动频率指令，最多可进行 17 段速的速度切换。在运行指令中，通过多功能接点输入可切换频率指令。此时，使用当前有效的加减速时间。

点动频率指令通过多功能接点输入端子而有效，并优先于其它的频率指令 1 ~ 16。

多段速指令 1 和多段速指令 2 还可分配给模拟量输入端子。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d1-01 ~ d1-16	频率指令 1 ~ 16	0.00 ~ 400.00Hz <1>	0.00Hz
d1-17	点动频率指令	0.00 ~ 400.00Hz <1>	6.00Hz

<1> 设定上限值根据 E1-04（最高输出频率）和 d2-01（频率指令上限值）的设定而异。

多段速运行的设定方法

根据设定的多段速指令数，需要在多段速指令 1、2、3、4（H1-□□ = 3、4、5、32）中设定多功能接点输入端子。使用点动频率指令时，请将多功能接点输入端子 H1-□□ 设定为 6。

将模拟量输入用于多段速指令 1 和 2 时的注意事项如下所示：

- b1-01= 1（控制回路端子）时，可将模拟量输入端子 A1 作为多段速指令 1 来使用，而不使用 d1-01（频率指令 1）。b1-01= 0（LED 操作器）时，选择 d1-01 设定的频率。
- H3-10= 2（辅助频率指令）时，可将模拟量输入端子 A2 作为多段速指令 2 来使用，而不使用 d1-02（频率指令 2）。H3-10 ≠ 2 时，使用 d1-02（频率指令 2）。

通过多功能接点输入端子（S3～S7）的 ON/OFF 组合，所选择的频率指令将发生变化。组合示例如下表所示。

表 5.13 多段速指令及多功能接点输入的组合

详细内容	多段速指令 1 H1-□□ = 3	多段速指令 2 H1-□□ = 4	多段速指令 3 H1-□□ = 5	多段速指令 4 H1-□□ = 32	点动指令 H1-□□ = 6
频率指令 1 (d1-01 或 A1 端子)	OFF	OFF	OFF	OFF	OFF
频率指令 2 (d1-02 或 A2 端子)	ON	OFF	OFF	OFF	OFF
频率指令 3 (d1-03)	OFF	ON	OFF	OFF	OFF
频率指令 4 (d1-04)	ON	ON	OFF	OFF	OFF
频率指令 5 (d1-05)	OFF	OFF	ON	OFF	OFF
频率指令 6 (d1-06)	ON	OFF	ON	OFF	OFF
频率指令 7 (d1-07)	OFF	ON	ON	OFF	OFF
频率指令 8 (d1-08)	ON	ON	ON	OFF	OFF
频率指令 9 (d1-09)	OFF	OFF	OFF	ON	OFF
频率指令 10 (d1-10)	ON	OFF	OFF	ON	OFF
频率指令 11 (d1-11)	OFF	ON	OFF	ON	OFF
频率指令 12 (d1-12)	ON	ON	OFF	ON	OFF
频率指令 13 (d1-13)	OFF	OFF	ON	ON	OFF
频率指令 14 (d1-14)	ON	OFF	ON	ON	OFF
频率指令 15 (d1-15)	OFF	ON	ON	ON	OFF
频率指令 16 (d1-16)	ON	ON	ON	ON	OFF
点动频率指令 (d1-17) <1>	-	-	-	-	ON

<1> 点动频率指令优先于任一多段速指令。

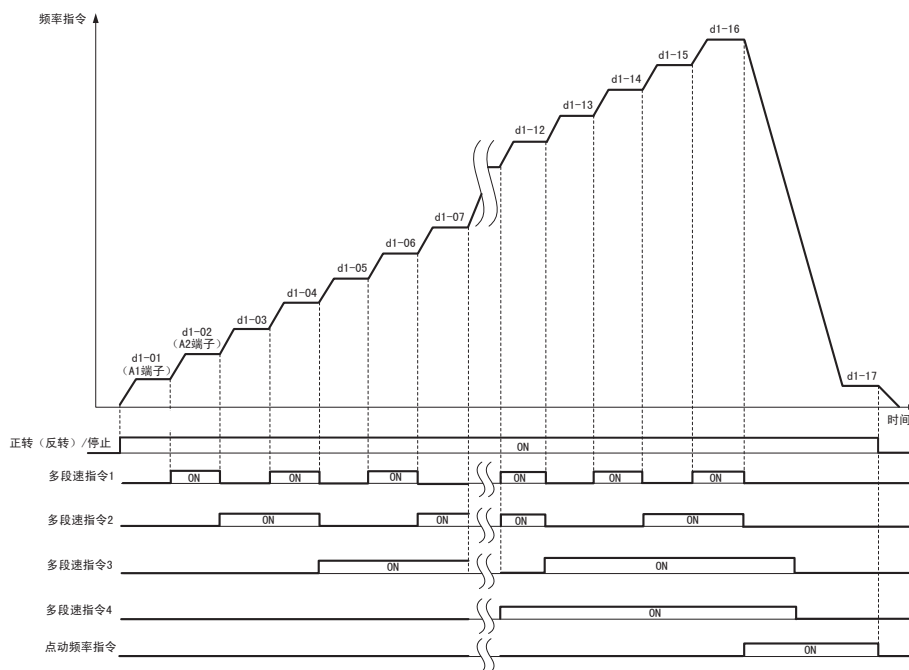


图 5.30 多段速指令 / 点动频率选择的时序图

◆ d2 频率上限、下限

本节对限制电机速度的参数进行说明。通过输入频率的上限、下限值，可抑制变频器的输出频率高于或低于限制值，防止发生共振或机器损坏。

■ d2-01 频率指令上限值

以最高输出频率（E1-04）为 100%，以 % 为单位设定输出频率指令的上限值。即使频率指令值超过设定值，变频器的内部频率指令也不会超过该上限值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d2-01	频率指令上限值	0.0 ~ 110.0%	100.0%

■ d2-02 频率指令下限值

以最高输出频率（E1-04）为 100%，以 % 为单位设定输出频率指令的下限值。如果低于在此设定的下限值的值被作为频率指令输入，则变频器以 d2-02 中设定的下限值运行。变频器以低于 d2-02 下限值的频率开始运行时，变频器加速至下限值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d2-02	频率指令下限值	0.0 ~ 110.0%	0.0%

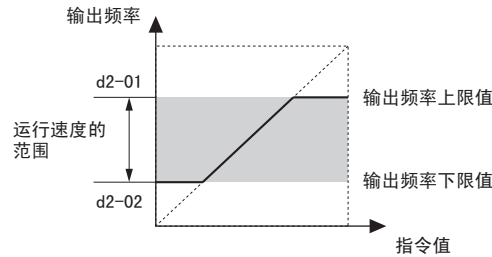


图 5.31 频率指令上限、下限值

■ d2-03 主速指令下限值

用于设定主速频率的下限值（不调整点动频率指令、多段速运行用的频率指令以及辅助频率指令的下限值）。

从主速频率指令输入了低于 d2-03 的设定值的频率指令时，将按照 d2-03 的设定值运行。

以 E1-04（最高输出频率）为 100%，以 % 为单位，设定输出频率指令的下限值。

（注）在主速指令中同时设定了 d2-02（频率指令下限值）和 d2-03（主速指令下限值）两个参数时，以两者中较大的值为下限值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d2-03	主速指令下限值	0.0 ~ 110.0%	0.0%

◆ d3 跳跃频率

■ d3-01 ~ d3-04 跳跃频率 1 ~ 3 / 跳跃频率幅度

运行时为了避免因机械系统固有的振动频率而引发共振，可进行跳跃某特定频率范围的设定。（以 Hz 为单位设定要跳跃频率的中心值。）在生成频率指令死区时也有效。频率指令为跳跃频率幅度的死区值后，变频器加速到跳跃频率幅度，频率指令在达到跳跃频率幅度上限前，以该跳跃频率幅度的下限值使速度恒定。

使跳跃频率无效时，请将 d3-01 ~ d3-03 设定为 0.0Hz。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d3-01	跳跃频率 1	0.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz
d3-02	跳跃频率 2		0.0Hz
d3-03	跳跃频率 3		0.0Hz
d3-04	跳跃频率幅度	0.0 ~ 20.0Hz	1.0Hz

输出频率和跳跃频率的关系如下图所示。

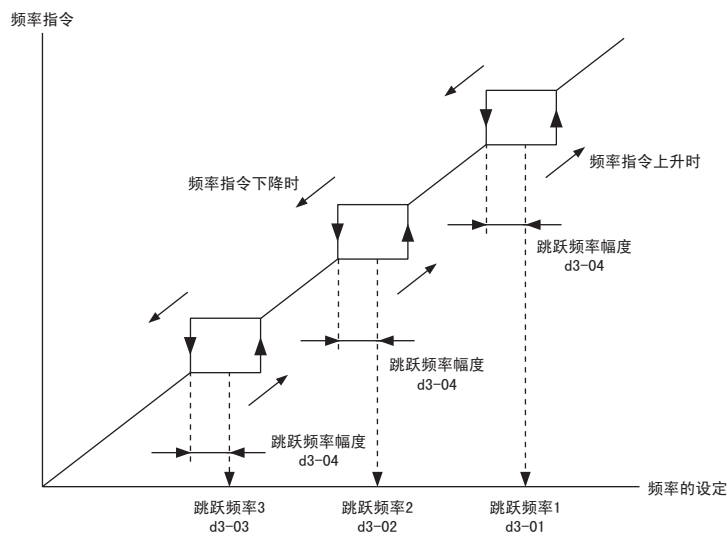


图 5.32 跳跃频率

- (注) 1. 恒速运行时, 禁止在跳跃频率范围内运行。跳跃时, 频率不会突然变化, 而是按照加减速时间 (C1-01、C1-02 等) 的设定值进行平滑变化。
2. 设定多个跳跃频率时, 请遵守以下条件。
 $d3-01 \geq d3-02 \geq d3-03$

◆ d4 频率指令保持

■ d4-01 频率指令保持功能选择

该参数在下述某一项被设定到多功能接点输入时有效。

- 保持加减速停止 (H1-□□ = A)
- UP/DOWN 指令 (H1-□□ = 10/11 (使用多功能接点输入来设定频率指令))
- UP2/DOWN2 指令 (H1-□□ = 75/76 (使用多功能接点输入将偏置加到频率指令上))

选择是否保存运行指令 OFF 时或电源 OFF 时的频率指令或频率偏置 (UP2/DOWN2 指令)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d4-01	频率指令保持功能选择	0、1	0

频率指令保持功能因功能的组合而异。

0: 无效

- 与保持加减速停止组合时
保持值在解除运行指令时或在切断变频器的电源时被清除, 复位为 0Hz。重新启动变频器时, 使用当时有效的频率指令。
- 与 UP/DOWN 指令组合时
频率指令值在解除运行指令时或在切断变频器的电源时被清除, 复位为 0Hz。变频器以频率指令 0Hz 重新启动。
- 与 UP2/DOWN2 指令组合时
解除运行指令时, 或解除 UP2/DOWN2 指令 5 秒或以上时, 不保存 UP2/DOWN2 指令的偏置值。重新启动变频器时, UP2/DOWN2 指令保持 0%。

1: 有效

- 与保持加减速停止组合时
解除运行指令时, 或切断变频器的电源时, 当时的频率指令作为保持值被保存。重新启动变频器时, 作为频率指令使用保存的值。如果在将设定为保持加减速停止的多功能接点输入 (H1-□□ = A) 置于 ON 时没有输入运行指令, 则保持值清除, 复位至 0Hz。

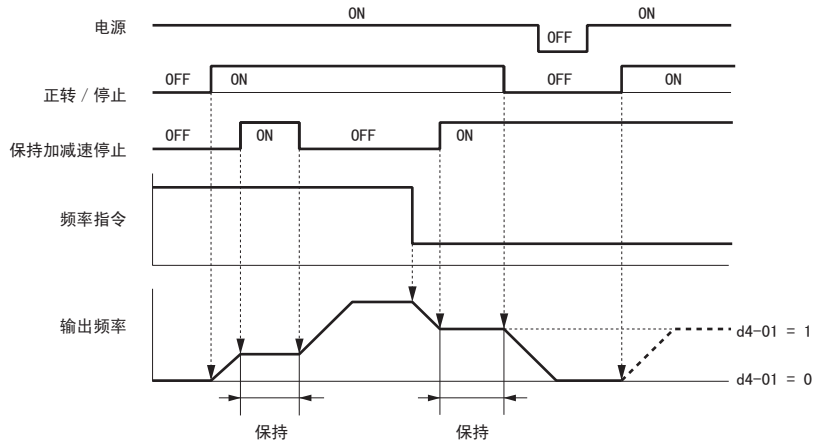


图 5.33 频率指令保持和保持加减速停止功能

- 与 UP/DOWN 指令组合时
解除运行指令时，或切断变频器的电源时，保存频率指令值。重新起动变频器时，使用保存的频率指令值。
- 将 UP2/DOWN2 指令和从 LED 操作器输入的频率指令组合时
频率指令权在操作器时，UP2/DOWN2 指令的偏置值在 UP2/DOWN2 指令解除 5 秒后被加到频率指令上，然后复位为 0。所加的频率指令值被保存在变频器中。解除运行指令时，或切断变频器的电源时，变频器以所保存的频率指令值重新起动。

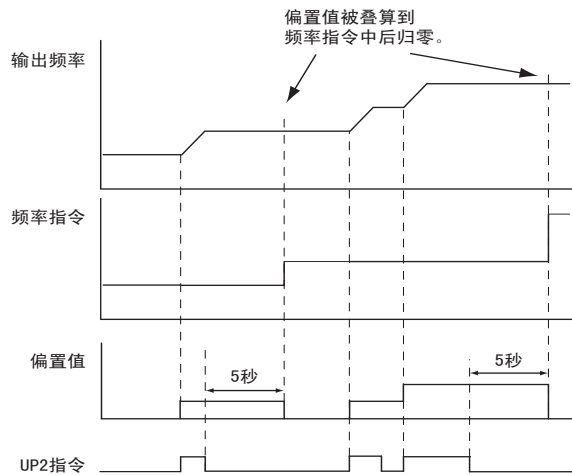


图 5.34 UP2/DOWN2 指令和从 LED 操作器输入的频率指令的组合 (d4-01 = 1)

- 将 UP2/DOWN2 指令和从 LED 操作器以外输入的频率指令组合时
频率指令从操作器以外被输入时，UP2/DOWN2 指令解除 5 秒后，偏置值被保存在 d4-06 中。解除运行指令时，或切断变频器的电源时，变频器以 d4-06 的设定值重新起动。

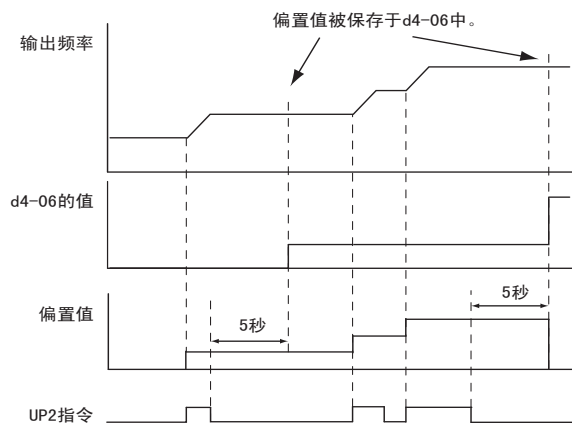


图 5.35 UP2/DOWN2 指令和从操作器以外输入的频率指令的组合 (d4-01 = 1)

(注) 要将 d4-01 = 1 和 UP2/DOWN2 功能组合使用时，请正确设定 UP2/DOWN2 的上下限值。关于上下限值设定的详情，请参照“d4-08 频率指令偏置上限值 (UP2/DOWN2)” (150 页) 和“d4-09 频率指令偏置下限值 (UP2/DOWN2)” (151 页)。

要清除保存的频率指令值时

清除保存的频率指令值的方法因功能的组合而异。可用以下的任一方法清除。

- 解除设定为保持加减速停止的多功能接点输入
- 在运行指令无效时输入 UP/DOWN 指令

■ d4-03 频率指令偏置步长量 (UP2/DOWN2)

对通过 UP2/DOWN2 功能加、减到频率指令值的偏置量进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d4-03	频率指令偏置步长量 (UP/DOWN2)	0.00 ~ 99.99Hz	0.00Hz

运行因设定值而异。

0.00Hz 设定时

在 UP2/DOWN2 指令“闭合”期间，偏置值将根据 d4-04（频率指令加减速率选择）的设定而被加、减到频率指令中。此时，忽视加减速时间（C1-□□）的设定值。

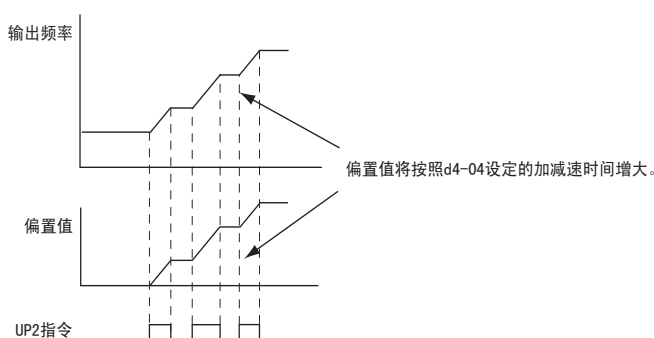


图 5.36 UP2/DOWN2 的偏置值 (d4-03 = 0.00Hz)

d4-03 > 0.00Hz 设定时

在 UP2/DOWN2 指令“闭合”期间，通过 d4-03 设定的偏置步长量将被加、减到频率指令中。此时的最终指令值的加减速率取决于 d4-04 的选择。

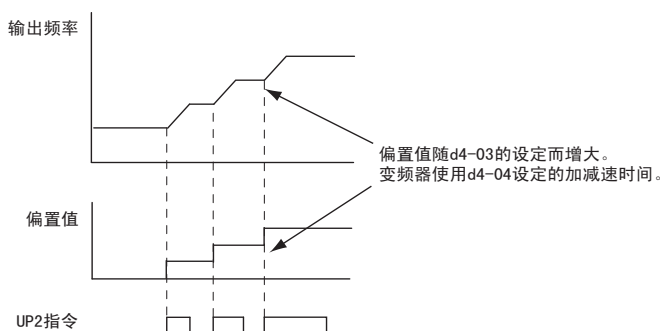


图 5.37 UP2/DOWN2 的偏置值 (d4-03 > 0.00Hz)

■ d4-04 频率指令加减速率选择 (UP2/DOWN2)

设定使用 UP2/DOWN2 功能时决定频率指令偏置值的加减速时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d4-04	频率指令加减速率选择 (UP2/DOWN2)	0、1	0

0: 选择中的加减速时间

按照当前选择的加减速时间的速率进行偏置值的加、减。

1: 加减速时间 4

按照 C1-07（加速时间 4）、C1-08（减速时间 4）的速率进行偏置值的加、减。

■ d4-05 频率指令偏置动作模式选择 (UP2/DOWN2)

根据 UP2/DOWN2 指令的动作, 选择是否保存偏置值。

将 d4-03 设定为 0.00 时, 频率指令偏置动作模式有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d4-05	频率指令偏置动作模式选择 (UP2/DOWN2)	0、1	0

0: 保持偏置值

当 UP2/DOWN2 指令闭合时, 保持偏置值。

1: 复位偏置值

当 UP2/DOWN2 指令均断开或均闭合时, 将频率指令偏置值设为 0。另外, 最终指令值的加减速速率根据 d4-04 的设定而动作。

■ d4-06 频率指令偏置值 (UP2/DOWN2)

d4-06 是用来保存来自 UP2/DOWN2 指令的偏置值的参数。以最高输出频率 (E1-04) 为 100%、以 % 为单位进行设定。参数 d4-06 的功能因 UP2/DOWN2 的设定而异。

- 频率指令由 LED 操作器输入时, 通常不使用 d4-06。d4-06 可任意变更。但频率指令值 (含多段速指令) 被变更时, d4-06 的设定值被复位。或当 d4-01 = 0 且运行指令被解除时, d4-06 的设定值无效。
- d4-01 = 0 且频率指令从模拟量输入端子或脉冲序列输入端子被输入时, d4-06 的设定值被加到频率指令中 (为负数时相减)。
- d4-01 = 1 且频率指令从操作器以外被输入时, 在 UP2/DOWN2 指令解除 5 秒后, 通过 UP2/DOWN2 指令调整的偏置值被保存到 d4-06 中。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d4-06	频率指令偏置值 (UP2/DOWN2)	-99.9 ~ 100.0%	0.0%

设定值无效 (在内部清除偏置值) 时

- 没有的多功能输入中分配频率指令偏置功能 (UP2/DOWN2 指令) 时
- 频率指令值变化时 (含 LOCAL/REMOTE 的切换及多段速指令的切换)
- d4-03 = 0Hz 且 d4-05 = 1, UP2/DOWN2 指令均断开或均闭合时
- E1-04 (最高输出频率) 发生变化时

■ d4-07 模拟量频率指令变化值 (UP2/DOWN2)

在 UP2/DOWN2 指令闭合期间, 频率指令 (模拟量频率指令、脉冲序列频率指令) 以大于参数 d4-07 设定的值发生变化时, 将保持偏置值, 加、减速到频率指令。频率一致后, 解除偏置值的保持, 遵从 UP2/DOWN2 指令的偏置值。

参数 d4-07 仅在频率指令为模拟量输入或脉冲序列输入时有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d4-07	模拟量频率指令变化值 (UP2/DOWN2)	0.1 ~ 100.0%	1.0%

■ d4-08 频率指令偏置上限值 (UP2/DOWN2)

UP2/DOWN2 指令偏置值的上限受 d4-08 的限制。偏置值被保存在参数 d4-06 中。使用 UP2/DOWN2 功能前, 请给该参数设定适当的值。

(注) d4-01 = 1 且频率指令从 LED 操作器输入时 (b1-01 = 0), 如果在 5 秒内没有输入 UP2/DOWN2 指令, 偏置值将被加到频率指令上。然后, 偏置值复位为 0, 再从 0 增加到 d4-08 所设定的极限值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d4-08	频率指令偏置上限值 (UP2/DOWN2)	0.0 ~ 100.0%	<1>

- <1> 出厂设定因变频器的软件版本而异。
1016 或更高版本: 100.00%
1015 或更低版本: 0.00%

■ d4-09 频率指令偏置下限值 (UP2/DOWN2)

偏置值的下限受 d4-09 的限制。偏置值被保存在参数 d4-06 中。使用 UP2/DOWN2 功能前，请给该参数设定适当的值。

(注) d4-01 = 1 且频率指令从 LED 操作器输入时 (b1-01 = 0)，如果在 5 秒内没有输入 UP2/DOWN2 指令，偏置值将被加到频率指令上。此后，偏置值复位为 0。再次通过 UP2 指令增加偏置值后，将 DOWN2 指令的极限设定为 0% 时 (d4-09 = 0)，频率指令一旦被加算后，便不能再通过 DOWN2 指令降低。此时，为了降低速度，需要向 d4-09 设定负值极限。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d4-09	频率指令偏置下限值 (UP2/DOWN2)	-99.9 ~ 0.0%	0.0%

■ d4-10: UP/DOWN 下限选择

UP/DOWN 指令功能有效时，用 d4-10 选择如何使用频率指令的下限。关于 UP/DOWN 功能与频率上下限的组合，请参照“10/11: UP/DOWN 指令”(168 页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d4-10	UP/DOWN 下限选择	0, 1	0

0: 将 d2-02 和模拟量输入设定为下限

频率指令的下限为设定于 d2-02 或频率偏置的多功能模拟量输入端子 (H3-02/10 = 0) 中的较高的设定值。

(注) 例如，将指令权切换指令 (H1-□□ = 2) 作为 UP/DOWN 指令和外部频率指令的开关使用时，只要 UP/DOWN 指令有效，其模拟量的值始终为下限值。要通过模拟量输入使 UP/DOWN 指令的功能独立时，请将 d4-10 设定为 1。

1: 仅将 d2-02 设定为下限

频率指令的下限只能通过 d2-02 进行设定。

◆ d7 偏置频率

■ d7-01 ~ d7-03 偏置频率 1 ~ 3

作为速度的补正值，可以将 3 种偏置频率加、减到频率指令中。以最高输出频率为 100% 进行设定。通过 H1-□□ = 44、45、46 (偏置频率 1 ~ 3 相加) 选择偏置频率。多个接点的输入同时闭合时，选择的偏置值被相加。

(注) 在本公司以往机型的变频器中，为“±速度指令”(H1-□□ = 1C/1D) 功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
d7-01	偏置频率 1	-100.0 ~ 100.0%	0%
d7-02	偏置频率 2	-100.0 ~ 100.0%	0%
d7-03	偏置频率 3	-100.0 ~ 100.0%	0%

为多功能接点输入的设定值，偏置频率可进行如下切换。

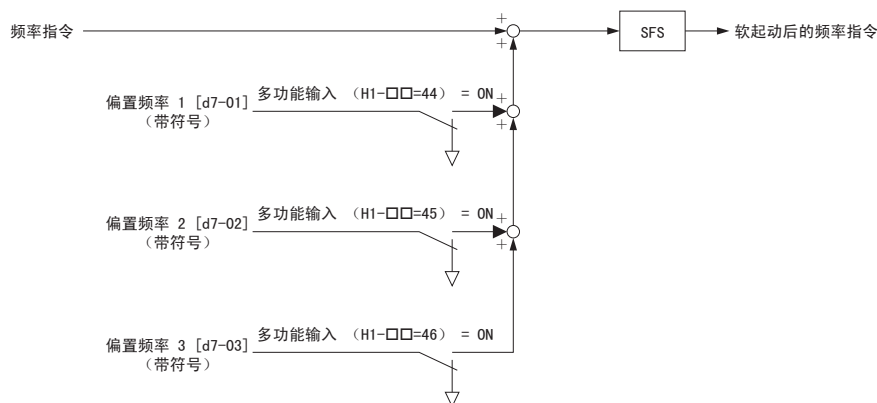


图 5.38 偏置频率框图

5.5 E 电机参数

E 参数对 V/f 特性、电机参数等进行设定。

◆ E1 V/f 特性

■ E1-01 输入电压设定

请将 E1-01 与电源电压对照后，正确设定变频器输入电压。该设定值为保护功能（例：ov 检出值、Uv 检出值等）的基准值。

重要：为了使变频器的保护功能正确动作，请务必将变频器输入电压（非机电电压）设定在 E1-01 中。否则会损坏机器或导致人员受伤。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E1-01 <1>	输入电压设定	155 ~ 255V	200V

<1> 设定范围和出厂设定为 200V 级变频器的值。当为 400V 级变频器时，为该值的 2 倍。

与变频器输入电压相关的值

400V 级时，根据输入电压的设定值，Uv1（主回路欠电压）检出值及 KEB 功能将发生如下变化。

电压	E1-01 的设定	概算值				
		ov 检出值	BTR 动作值 (rr 检出值) <1>	主回路欠电压检出值 (Uv 检出值) (L2-05)	KEB 时 目标主回路直流电压 (L2-11)	过电压抑制及减速失速时 目标主回路电压 (L3-17)
200V 级	所有的设定	410V	394V	190V (单相约 160V)	240V	370V
400V 级	设定值 ≥ 400V	820V	788V	380V	480V	740V
	设定值 < 400V	740V	708V	350V	440V	660V

<1> 为内置于变频器的制动晶体管动作值。关于另置型制动单元的制动开始电压，请参照《安川变频器选购件 制动单元、制动电阻器单元使用说明书》(TOBP C720600 00)。

■ V/f 曲线设定

为确定与各频率相应的正确输出电压，变频器以设定的 V/f 曲线运行。V/f 曲线有预先设定频率和输出电压的 15 种曲线（各设定值为固定值，不能变更）以及手动设定（用户任意设定）E1-04 ~ E1-13 的任意曲线的两种形式。

设定方法（无 PG V/f 控制模式）

1. 设定变频器的输入电压。请参照“E1-01 输入电压设定”（152 页）。
2. V/f 曲线的选择方法有以下 2 种。
 - ① 从预先设定的 15 种曲线（设定值：0 ~ E）中选择一种
 - ② 选择任意的 V/f 曲线（设定值：F）
3. ① 时，自动设定参数 E1-04 ~ E1-13。请参照后述内容。
② 时，可任意设定参数 E1-04 ~ E1-13。请参照“E1-04 ~ E1-13 的设定”（155 页）。

设定方法（无 PG 矢量控制 / PM 用无 PG 矢量控制模式）

即使是无 PG 矢量控制模式，也可选择任意的 V/f 曲线。详细内容请参照“E1-04 ~ E1-13 的设定”（155 页）。

■ E1-03 V/f 曲线选择

在无 PG V/f 控制模式下，必须根据需要设定变频器输入电压及 V/f 曲线。可以从预先准备的 15 种 V/f 曲线中选择 1 种，或者任意设定 V/f 曲线。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E1-03	V/f 曲线选择	0 ~ F	F（任意 V/f 曲线）

预先设定的 V/f 曲线的选择

V/f 曲线的种类如下表所示。设定了无 PG V/f 控制时，可选择设定值 0 ~ E。选择符合用途的 V/f 曲线后，将其设定值输入 E1-03。可以监视 E1-04 ~ E1-13 的参数，但不能进行变更。

- (注) 1. 选择的 V/f 曲线不合适时，电机转矩可能不足，或者因过励磁而导致电流值变大。
2. E1-03 在初始化 (A1-03) 时不被初始化。

表 5.14 V/f 曲线的种类

设定值	规格	特性	用途
0	50Hz 规格	恒定转矩特性	适用于一般用途的曲线。诸如直线运动的搬运装置等，不管旋转速度如何，负载转矩固定不变时使用该曲线。
1	60Hz 规格		
2	60Hz 规格、50Hz 时电压饱和		
3	72Hz 规格、60Hz 时电压饱和		
4	50Hz 规格、3 次方递减	递减转矩特性	诸如风机、泵等，转矩和转速的 2 次方或 3 次方成比例的负载，使用该曲线。
5	50Hz 规格、2 次方递减		
6	60Hz 规格、3 次方递减		
7	60Hz 规格、2 次方递减		
8	50Hz 规格、起动转矩中	高起动转矩	请仅在以下情况时选择高起动转矩的 V/f 曲线。 • 变频器和电机间的接线距离较长（约 150m 或以上） • 起动时需要较大的转矩（升降机负载） • AC 电抗器连接在变频器的输出上
9	50Hz 规格、起动转矩大		
A	60Hz 规格、起动转矩中		
B	60Hz 规格、起动转矩大		
C	90Hz 规格、60Hz 时电压饱和	恒定输出运行	以 60Hz 或以上的频率进行旋转时的曲线。以 60Hz 或以上的频率运行时，要施加一定的电压。
D	120Hz 规格、60Hz 时电压饱和		
E	180Hz 规格、60Hz 时电压饱和		
F <1>	60Hz 规格		
		恒定转矩特性	适用于一般用途的曲线。诸如直线运动的搬运装置等，不管旋转速度如何，负载转矩固定不变时使用该曲线。

<1> E1-03 = F 时，可任意设定 E1-04 ~ E1-13。E1-04 ~ E1-13 的出厂设定与设定值为 1 时相同。

V/f 曲线的特性图如下所示。

• 0.1 ~ 3.7kW 的 V/f 曲线

下图为 200V 级的曲线。当为 400V 级变频器时，电压值为该值的 2 倍。

表 5.15 恒定转矩特性（设定值 0 ~ 3）

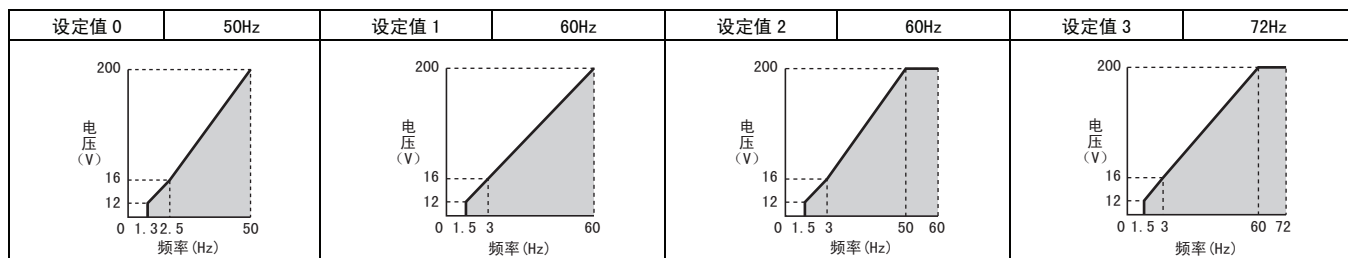


表 5.16 递减转矩特性（设定值 4 ~ 7）

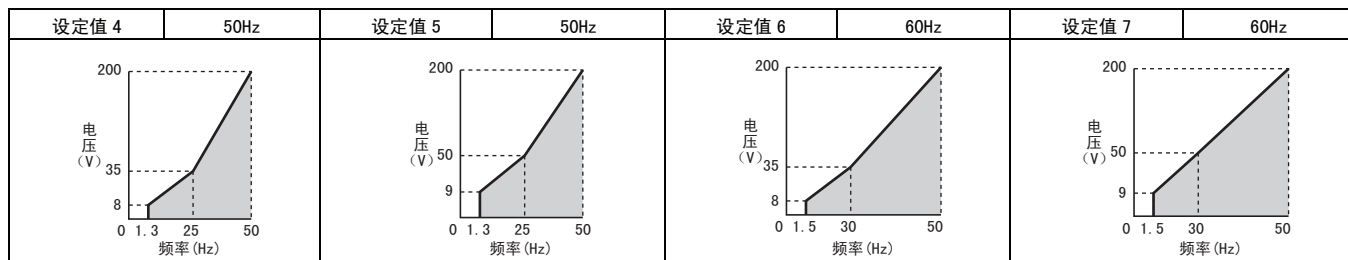
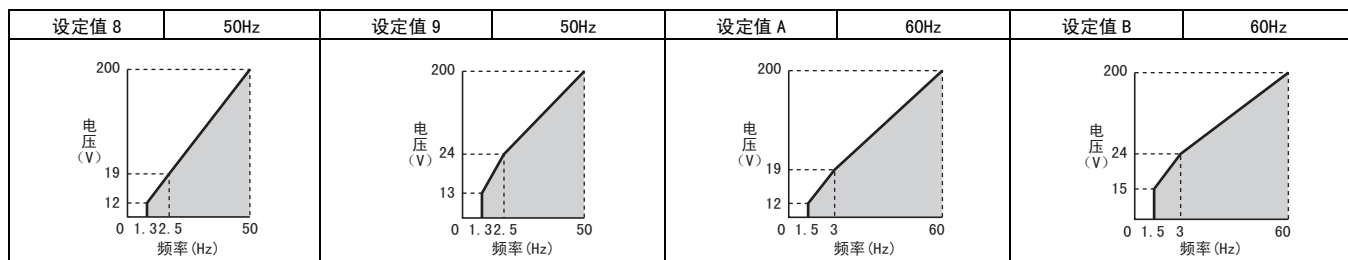
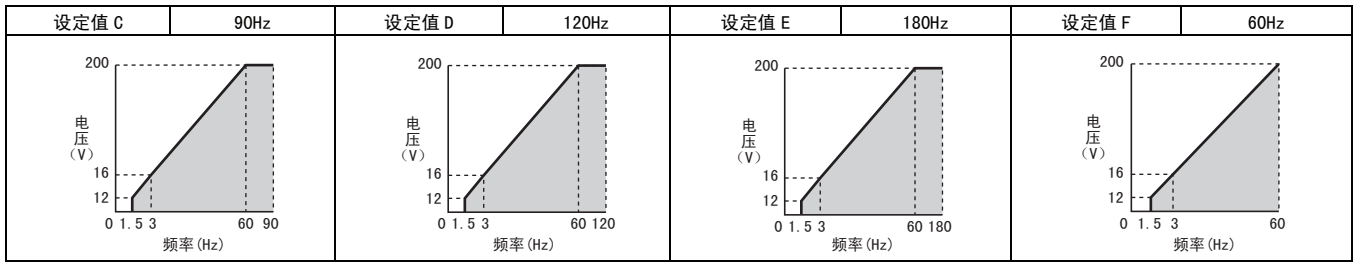


表 5.17 高起动转矩（设定值 8 ~ B）



参数的详细内容

表 5.18 恒定输出运行 (设定值 C ~ F)



• 5.5 ~ 18.5kW 的 V/f 曲线

下图为 200V 级的曲线。当为 400V 级变频器时，电压值为该值的 2 倍。

表 5.19 恒定转矩特性 (设定值 0 ~ 3)

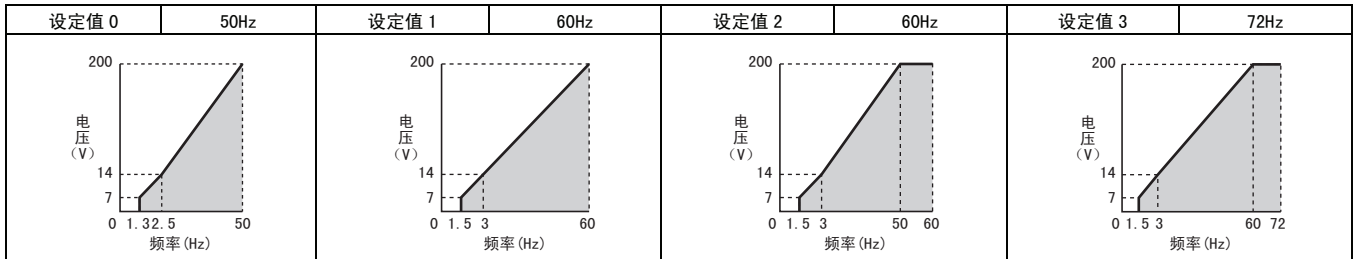


表 5.20 递减转矩特性 (设定值 4 ~ 7)

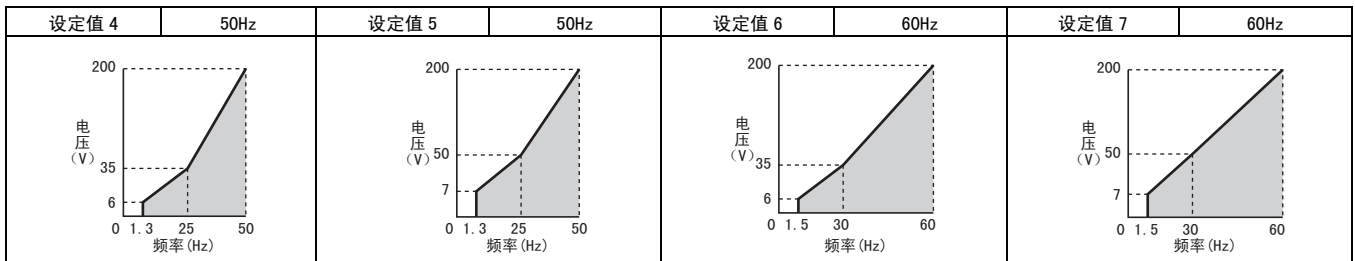


表 5.21 高起动转矩 (设定值 8 ~ B)

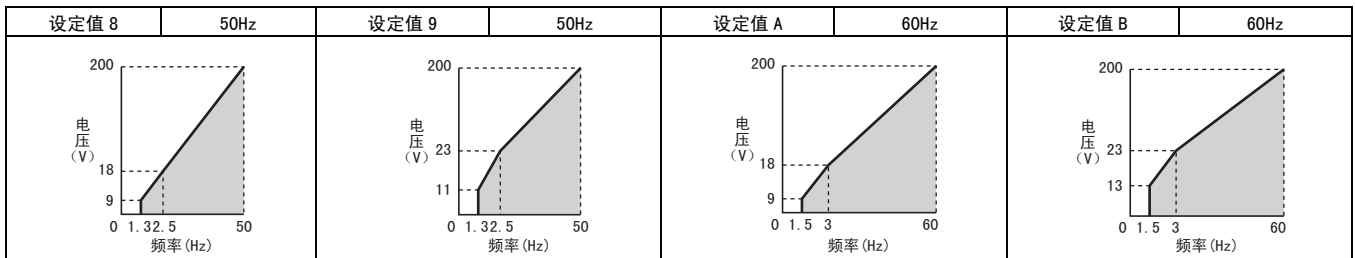
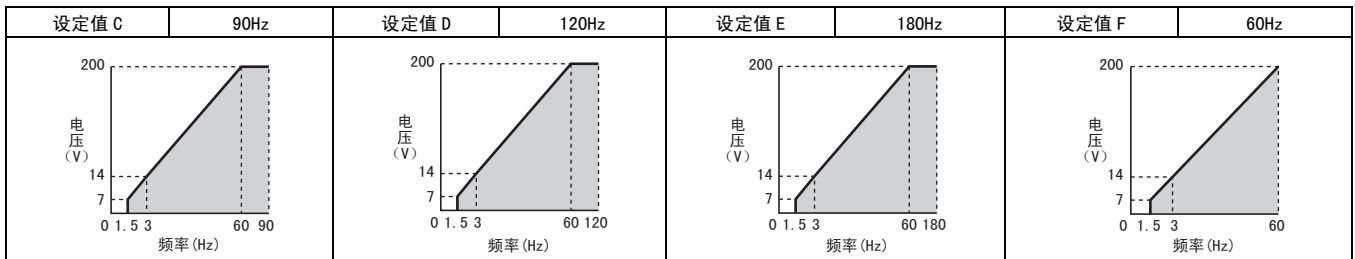


表 5.22 恒定输出运行 (设定值 C ~ F)



V/f 曲线的任意设定 (用户设定)

如果将 E1-03 设定为 F，则可任意设定 E1-04 ~ E1-13，并制作各自的 V/f 曲线。

如果将 E1-03 设定为 F，则 E1-04 ~ E1-13 的设定值自动与 V/f 曲线 1 使用的设定值相同。

■ E1-04 ~ E1-13 的设置

E1-03 ≤ 15 时，可以用 E1-04 ~ E1-13 对 V/f 曲线的设定值进行监视。另外，E1-03 = F 时，如图 5.39 所示，分别对 E1-04 ~ E1-13 进行设定，则可制作任意的 V/f 曲线。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E1-04	最高输出频率	40.0 ~ 400.0Hz <2>	<1>
E1-05	最大电压	0.0 ~ 255.0V <3>	<1>
E1-06	基本频率	0.0 ~ 400.0Hz <2>	<1>
E1-07	中间输出频率	0.0 ~ 400.0Hz	<1>
E1-08	中间输出频率电压	0.0 ~ 255.0V <3>	<1>
E1-09	最低输出频率 <4>	0.0 ~ 400.0Hz <2>	<1>
E1-10	最低输出频率电压	0.0 ~ 255.0V <3>	<1>
E1-11	中间输出频率 2	0.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz
E1-12	中间输出频率电压 2	0.0 ~ 255.0V <3>	0.0V
E1-13	基本电压 <5>	0.0 ~ 255.0V	0.0V

- <1> 如果变更 A1-02（控制模式的选择），出厂设定值也将随之变化。表中为无 PG V/f 控制的出厂设定。
 <2> 在 PM 用无 PG 矢量控制模式下，出厂设定值将根据 E5-01（电机代码选择：PM 用）的设定而变化。E5-01 被设定为“FFFFH”时，E1-04 和 E1-06 的设定范围为 10.0 ~ 400.0Hz，E1-09 为 0.0 ~ 400.0Hz。
 <3> 为 200V 级变频器的值。当为 400V 级变频器时，为该值的 2 倍。
 <4> 在 PM 用无 PG 矢量控制模式下，通过 E1-09 来设定停止时短路制动的开始频率。详细内容请参照“b2-13 停止时短路制动时间”（117 页）。
 <5> E1-13=0.0V 时，通过 E1-05 中设定的值被自动控制。

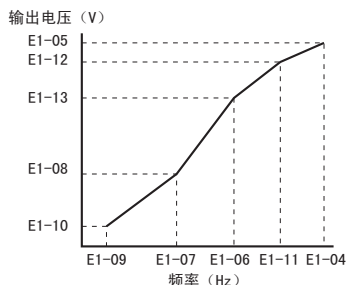


图 5.39 V/f 曲线图

- (注) 1. 设定任意 V/f 曲线时，请务必确认下列条件成立。E1-09 ≤ E1-07 < E1-06 ≤ E1-11 ≤ E1-04 但设定 E1-11=0 时，E1-11 以及 E1-12 无效，不适用此条件。
 2. 如果要使 V/f 特性呈直线，请将 E1-07 与 E1-09 设定为相同的值。此时，E1-08 的设定值无效。
 3. 通过 A1-03 执行变频器的初始化时，对 E1-03 的设定无影响，但 E1-04 ~ E1-13 恢复到出厂设定。

◆ E2 电机参数（电机 1 的设定参数）

E2 参数用来设定进行最佳电机控制所需的最重要的电机数据。

进行自学习后将电机参数将被自动设定。如果自学习不能正常结束，请参照“自学习中发生的故障”（257 页）。

■ E2-01 电机额定电流

以 A（安培）为单位设定电机铭牌上记载的电机额定电流。进行自学习前，请将设定值输入 T1-04。该设定值为电机保护、转矩限制的基准值。正确完成自学习后，该值将被自动设定到 E2-01 中。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-01	电机额定电流	变频器额定电流的 10 ~ 200%	取决于 o2-04

- (注) 1. 用以下单位显示。详细内容请参照“变频器型号的查阅方法”（22 页）。
 • CIMR-V□BA0001 ~ BA0018、CIMR-V□2A0001 ~ 2A0040、CIMR-V□4A0001 ~ 4A0023：以 0.01A 为单位
 • CIMR-V□2A0056、CIMR-V□2A0069、CIMR-V□4A0031、CIMR-V□4A0038：以 0.1A 为单位
 2. 变更 E2-01 的值时，请先变更 E2-03 的设定值，然后再设定 E2-01。如果为 E2-01 < E2-03 的关系，则会发生 oPE02 故障（参数设定范围不当）。

■ E2-02 电机额定滑差

以 Hz 为单位设定电机额定滑差。该设定值即为滑差补偿的基准值。在执行旋转形自学习时该值被自动设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-02	电机额定滑差	0.00 ~ 20.00Hz	取决于 o2-04

不能进行自学习时，可根据下式和电机铭牌值计算电机额定滑差。

$$E2-02 = f - \frac{(n \cdot p)}{120}$$

f: 额定频率 (Hz)，n: 额定电机速度 (min⁻¹)，p: 电机极数

■ E2-03 电机的空载电流

E4-03 以 A（安培）为单位设定额定电压和额定频率时的电机空载电流。正确完成旋转形自学习后，该值将被自动设定。因不能进行自学习而需手动设定电机参数时，请向电机生产厂家垂询空载电流值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-03	电机的空载电流	0 ~ [E2-01]（不含 E2-01）	取决于 o2-04

（注）用以下单位显示。详细内容请参照“变频器型号的查阅方法”（22 页）。

- CIMR-V□BA0001 ~ BA0018、CIMR-V□2A0001 ~ 2A0040、CIMR-V□4A0001 ~ 4A0023：以 0.01A 为单位
- CIMR-V□2A0056、CIMR-V□2A0069、CIMR-V□4A0031、CIMR-V□4A0038：以 0.1A 为单位

■ E2-04 电机极数

E5-04 设定电机的极数。自学习时，请务必根据电机铭牌输入 T1-06（电机极数）。自学习正确完成后，T1-06 中输入的值将被自动设定给 E2-04。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-04	电机极数	2 ~ 48 极	4 极

■ E2-05 电机线间电阻

E2-05 以 Ω （欧姆）为单位设定电机定子线圈的线间电阻。正确完成自学习后，该值将被自动设定。该值即为电机线间电阻。请注意勿与 PM 用电阻混淆。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-05	电机线间电阻	0.000 ~ 65.000 Ω	取决于 o2-04

（注）电机容量在 V□BA0002、V□2A0002、V□4A0001 以下的变频器的设定范围为 0.00 ~ 130.00。

如果不能进行自学习，请向电机生产厂家垂询线间电阻值。请根据电机生产厂家提供的电机测试报告的线间电阻值，通过以下公式计算电阻值后再进行设定。

- E 种绝缘：测试报告中 75℃ 时的线间电阻值（ Ω ） \times 0.92
- B 种绝缘：测试报告中 75℃ 时的线间电阻值（ Ω ） \times 0.92
- F 种绝缘：测试报告中 115℃ 时的线间电阻值（ Ω ） \times 0.87

■ E2-06 电机漏电感

E2-06 用电机额定电压的 % 来设定因电机漏电感而引起的电压降的量。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-06	电机漏电感	0.0 ~ 40.0%	取决于 o2-04

■ E2-07 电机铁芯饱和系数 1

E2-07 用来设定磁通为 50% 时的电机铁芯饱和系数。正确完成旋转形自学习后，该值将被自动设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-07	电机铁芯饱和系数 1	0.00 ~ 0.50	0.50

■ E2-08 电机铁芯饱和系数 2

E2-08 用来设定磁通为 75% 时的铁芯饱和系数。正确完成旋转形自学习后，该值将被自动设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-08	电机铁芯饱和系数 2	E2-07 ~ 0.75	0.75

■ E2-09 电机的机械损失

E2-09 以电机的额定容量（kW）为 100% 来设定电机的机械损失。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-09	电机的机械损失	0.0 ~ 10.0%	0.0%

通常无需设定。请在以下情况时调整。

- 由电机轴承摩擦引起的转矩损失较大时
- 风机和泵引起的转矩损失较大时

设定的机械损失将被进行转矩补偿（加算到转矩中）。

■ E2-10 电机铁损

以 W 为单位设定电机铁损。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-10	电机铁损	0 ~ 65535W	取决于 o2-04

■ E2-11 电机额定容量

E2-11 以 0.01kW 为单位设定电机额定容量。进行自学习时，请在 T1-02 中输入设定值。正确完成自学习后，该值将被自动设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-11	电机额定容量	0.00 ~ 650.00kW	取决于 o2-04

■ E2-12 电机铁芯饱和系数 3

E2-12 用来设定磁通为 130% 时的电机铁芯饱和系数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E2-12	电机铁芯饱和系数 3	1.30 ~ 5.00	1.30

◆ E3 电机 2 的 V/f 特性

E3 参数用来设定电机 2 的 V/f 曲线。切换电机时，关于多功能接点输入的设定方法等，请参照“16：电机切换指令（电机 2 选择）”（169 页）。

■ E3-01 电机 2 的控制模式选择

E3-01 用来选择电机 2 的控制模式。不能在第 2 电机中选择 PM 电机。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E3-01	电机 2 的控制模式选择	0、2	0

0：无 PG V/f 控制

1：无 PG 矢量控制

■ E3-04 ~ E3-13

E3-04 ~ E3-13 设定用于电机 2 中的 V/f 曲线。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E3-04	电机 2 的最高输出频率	40.0 ~ 400.0Hz	60.0Hz
E3-05	电机 2 的最大电压	0.0 ~ 255.0V <1>	200.0V <1>
E3-06	电机 2 的基本频率	0.0 ~ 400.0Hz	60.0Hz
E3-07	电机 2 的中间输出频率	0.0 ~ 400.0Hz	3.0Hz <2>
E3-08	电机 2 的中间输出频率电压	0.0 ~ 255.0V <1>	16.0V <2>
E3-09	电机 2 的最低输出频率	0.0 ~ 400.0Hz	1.5Hz <2>
E3-10	电机 2 的最低输出频率电压	0.0 ~ 255.0V <1>	9.0V <2>
E3-11	电机 2 的中间输出频率 2	0.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz
E3-12	电机 2 的中间输出频率电压 2	0.0 ~ 255.0VAC <1>	0.0VAC
E3-13	电机 2 的基本电压	0.0 ~ 255.0VAC <1>	0.0VAC

<1> 为 200V 级变频器的值。当为 400V 级变频器时，为该值的 2 倍。
<2> 如果变更 E3-01（控制模式的选择），出厂设定值也将随之变化。

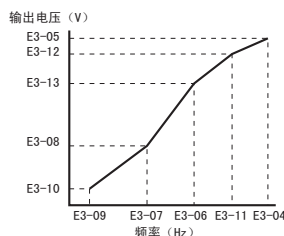


图 5.40 电机 2 的 V/f 曲线图

- (注) 1. 设定 V/f 曲线时，请务必确认下列条件成立。
E3-09 ≤ E3-07 ≤ E3-06 ≤ E3-11 ≤ E3-04
2. 如果要使低于 E3-06 的频率使 V/f 特性呈直线，请将 E3-07 与 E3-09 设定为相同的值。此时，E3-08 的设定值被忽视。

◆ E4 电机 2 的参数（电机 2 的设定参数）

E4 参数用来设定第 2 台电机的参数。进行自学习后，电机参数将被自动设定。自学习不能正常结束时，请参照“自学习中发生的故障”（257 页）。

■ E4-01 电机 2 的额定电流

设定电机 2 的额定电流。额定电流值记载于电机的铭牌上。进行自学习前，请将设定值输入 T1-04。正确完成自学习后，该值将被自动设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-01	电机 2 的额定电流	变频器额定电流的 10 ~ 200%	取决于 o2-04

（注）用以下单位显示。详细内容请参照“变频器型号的查阅方法”（22 页）。

- CIMR-V□BA0001 ~ BA0018、CIMR-V□2A0001 ~ 2A0040、CIMR-V□4A0001 ~ 4A0023：以 0.01A 为单位
- CIMR-V□2A0056、CIMR-V□2A0069、CIMR-V□4A0031、CIMR-V□4A0038：以 0.1A 为单位

■ E4-02 电机 2 的额定滑差

设定电机额定滑差。在执行旋转形自学习时该值被自动设定。

计算公式请参照 E2-02（电机额定滑差）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-02	电机 2 的额定滑差	0.00 ~ 20.00	取决于 o2-04

■ E4-03 电机 2 的空载电流

E4-03 以 A（安培）为单位设定额定电压和额定频率时的电机空载电流。正确完成旋转形自学习后，该值将被自动设定。因不能进行自学习而需手动设定电机参数时，请向电机生产厂家垂询空载电流值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-03	电机 2 的空载电流	0 ~ E4-01	取决于 o2-04

（注）用以下单位显示。详细内容请参照“变频器型号的查阅方法”（22 页）。

- CIMR-V□BA0001 ~ BA0018、CIMR-V□2A0001 ~ 2A0040、CIMR-V□4A0001 ~ 4A0023：以 0.01A 为单位
- CIMR-V□2A0056、CIMR-V□2A0069、CIMR-V□4A0031、CIMR-V□4A0038：以 0.1A 为单位

■ E4-04 电机 2 极数

设定电机 2 的极数。自学习时，请务必根据电机铭牌输入 T1-06（电机极数）。自学习正确完成后，T1-06 中输入的值将被自动设定给 E4-04。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-04	电机 2 极数	2 ~ 48 极	4 极

■ E4-05 电机 2 的线间电阻

设定电机 2 定子线圈的线间电阻。自学习时该值被自动设定。该值即为电机线间电阻。请注意勿与 PM 电机的电阻混淆。手动设定（输入）线间电阻值时，请参照 E2-05 中的计算公式“E2-05 电机线间电阻”（156 页）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-05	电机 2 的线间电阻	0.000 ~ 65.000Ω	取决于 o2-04

（注）电机容量在 V□BA0002、V□2A0002、V□4A0001 以下的变频器的设定范围为 0.00 ~ 130.00。

■ E4-06 电机 2 的漏电感

E4-06 用电机额定电压的 % 来设定因电机 2 的漏电感而引起的电压降的量。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-06	电机 2 的漏电感	0.0 ~ 40.0%	取决于 o2-04

■ E4-07 电机 2 的铁芯饱和系数 1

E4-07 设定电机 2 的磁通为 50% 时的电机铁芯饱和系数。正确完成旋转形自学习后，该值将被自动设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-07	电机 2 的铁芯饱和系数 1	0.00 ~ 0.50	0.50

■ E4-08 电机 2 的铁芯饱和系数 2

E4-08 设定电机 2 的磁通为 75% 时的电机铁芯饱和系数。正确完成旋转形自学习后，该值将被自动设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-08	电机 2 的铁芯饱和系数 2	E4-07 ~ 0.75	0.75

■ E4-09 电机 2 的机械损失

E4-09 以电机的额定容量 (kW) 为 100% 来设定电机 2 的机械损失。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-09	电机 2 的机械损失	0.00 ~ 10.0%	0.0%

E4-09 通常无需设定。请在以下情况时调整。

- 由电机轴承摩擦引起的转矩损失较大时
- 风机和泵引起的转矩损失较大时

■ E4-10 电机 2 的铁损

E4-10 以 W 为单位设定电机 2 的铁损。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-10	电机 2 的铁损	0 ~ 65535W	取决于 o2-04

■ E4-11 电机 2 的额定容量

E4-11 以 0.01kW 为单位设定电机 2 的额定容量。进行自学习时，请在 T1-02 中输入设定值。正确完成自学习后，该值将被自动设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-11	电机 2 的额定容量	0.00 ~ 650.00kW	取决于 o2-04

■ E4-12 电机 2 的铁芯饱和系数 3

E4-12 设定电机 2 的磁通为 130% 时的电机铁芯饱和系数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-12	电机 2 的铁芯饱和系数 3	1.30 ~ 5.00	1.30

■ E4-14 电机 2 的滑差补偿增益

E4-14 的功能相当于电机 1 的 C3-01 (滑差补偿增益)。在需要提高负载运行时的速度精度时进行设定。关于设定的详细内容，请参照“C3-01 滑差补偿增益”(137 页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-14	电机 2 的滑差补偿增益	0.0 ~ 2.5	取决于 E3-01

■ E4-15 电机 2 的转矩补偿 (转矩提升) 增益

E4-15 相当于电机 1 的 C4-01 (转矩补偿 (转矩提升) 增益)。用倍率设定转矩补偿的增益。关于设定的详细内容，请参照“C4-01 转矩补偿 (转矩提升) 增益”(139 页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E4-15	电机 2 的转矩补偿 (转矩提升) 增益	0.0 ~ 2.50	1.00

◆ E5 PM 电机的参数

以 PM 用无 PG 矢量控制模式 (A1-02 = 5) 运行 PM 电机时，需要设定 E5 参数。

使用本公司生产的 PM 电机时，仅需将记载于电机铭牌中的电机代码输入至 E5-01，其它电机参数 E5-□□ 即被自动设定。使用其它公司生产的 PM 电机时，需要手动设定 E5-□□。

■ E5-01 电机代码的选择 (PM 用)

E5-01 设定对应所驱动 PM 电机的电机代码。输入电机代码后，相关的电机参数将被自动设定为最佳值。关于电机代码和被自动设定的参数的详细内容，请参照“出厂设定值随 E5-01 (电机代码的选择: PM 用) 而变化的参数”(353 页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-01	电机代码的选择 (PM 用)	0000 ~ FFFF	取决于 o2-04

- (注) 1. A1-03 (初始化) 时不能被初始化。
 2. 出厂设定为 1800min⁻¹ 的 SPM 电机 (SMRA 系列)。
 3. 如果变更电机代码的设定，则 E5-□□ 的设定将全部恢复为出厂设定。
 4. 使用其它公司生产的 PM 电机或没有分配电机代码的本公司生产的 PM 电机时，请务必设定 FFFF。

图 5.41 对电机代码的设定进行说明。

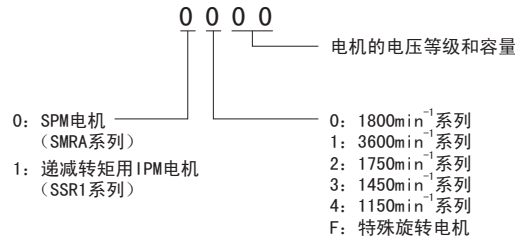


图 5.41 电机代码 (PM 用)

■ E5-02 电机的额定容量 (PM 用)

E5-02 以 kW 为单位设定电机的额定容量。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-02	电机的额定容量 (PM 用)	0.10 ~ 18.50kW	取决于 E5-01

(注) A1-03 (初始化) 时不能被初始化。

■ E5-03 电机的额定电流 (PM 用)

以 A (安培) 为单位设定电机的额定电流。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-03	电机的额定电流 (PM 用)	变频器额定电流的 10% ~ 200%	取决于 E5-01

- (注) 1. 用以下单位显示。详细内容请参照“变频器型号的查阅方法”(22页)。
 • CIMR-V□BA0001 ~ BA0018、CIMR-V□2A0001 ~ 2A0040、CIMR-V□4A0001 ~ 4A0023: 以 0.01A 为单位
 • CIMR-V□2A0056、CIMR-V□2A0069、CIMR-V□4A0031、CIMR-V□4A0038: 以 0.1A 为单位
 2. A1-03 (初始化) 时不能被初始化。

■ E5-04 电机极数 (PM 用)

E5-04 设定电机的极数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-04	电机极数 (PM 用)	2 ~ 48	取决于 E5-01

(注) A1-03 (初始化) 时不能被初始化。

■ E5-05 电机的电枢电阻 (PM 用)

E5-05 以 0.001Ω 为单位设定电机每相的电阻 (请注意不要与线间电阻混淆)。手动计算电阻值时, 请务必将计算结果输入 E5-05。设定后请勿随意变更。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-05	电机的电枢电阻 (PM 用)	0.000 ~ 65.000 Ω	取决于 E5-01

(注) A1-03 (初始化) 时不能被初始化。

■ E5-06 电机的 d 轴电感 (PM 用)

E5-06 以 0.01mH 为单位设定电机的 d 轴电感。关于电机的 d 轴电感, 请向电机生产厂家垂询。另外, 用 LCR 仪表测量线间的电感时, 请设定测量值的 1/2 的值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-06	电机的 d 轴电感 (PM 用)	0.00 ~ 300.00mH	取决于 E5-01

(注) A1-03 (初始化) 时不能被初始化。

■ E5-07 电机的 q 轴电感 (PM 用)

E5-07 以 0.01mH 为单位设定电机的 q 轴电感。关于电机的 q 轴电感, 请向电机生产厂家垂询。另外, 用 LCR 仪表测量线间的电感时, 请设定测量值的 1/2 的值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-07	电机的 q 轴电感 (PM 用)	0.00 ~ 600.00mH	取决于 E5-01

(注) A1-03 (初始化) 时不能被初始化。

■ E5-09 电机的感应电压参数 1 (PM 用)

E5-09 以 $0.1\text{mV}/(\text{rad}/\text{s})$ (电气角度) 为单位设定电机每相感应电压的波高值。驱动递减转矩用 IPM 电机 (SSR1 系列) 或恒定转矩用电机 (SST4 系列) 时, 请进行该设定。

将 E5-01 设定为 FFFF 时, 请将 E5-09 和 E5-24 中的任意一个作为感应电压参数进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-09	电机的感应电压参数 1 (PM 用)	$0.0 \sim 2000.0\text{mV}/(\text{rad}/\text{s})$	取决于 E5-01

- (注) 1. 设定 E5-09 时, 请将 E5-24 设定为 0。E5-09 和 E5-24 的设定均为 0 或均不为 0 时, 将出现故障显示 oPE08。
2. A1-03 (初始化) 时不能被初始化。

■ E5-24 电机的感应电压参数 2 (PM 用)

E5-24 以 $0.1\text{mV}/\text{min}^{-1}$ (机械角度) 为单位设定电机线间电压的有效值。驱动 SPM 电机 (SMRA 系列) 时请进行该设定。进行该设定时, 请设定为 $E5-24 = 0$ 。

将 E5-01 设定为 FFFF 时, 请将 E5-09 和 E5-24 中的任意一个作为感应电压参数进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-24	电机的感应电压参数 2 (PM 用)	<1>	取决于 E5-01

- <1> 设定范围因变频器的软件版本而异。
1018 或更高版本: $0.0 \sim 6000.0\text{mV}/(\text{min}^{-1})$
1017 或更低版本: $0.0 \sim 2000.0\text{mV}/(\text{min}^{-1})$

- (注) 1. 设定 E5-24 时, 请将 E5-09 设定为 0。E5-09 和 E5-24 的设定均为 0 或均不为 0 时, 将出现故障显示 oPE08。
2. A1-03 (初始化) 时不能被初始化。
3. 请根据电机生产厂家规定的单位 (电角度、机械角度) 进行设定。

■ E5-39 电流检出延迟时间

通常无需变更。

设定在 d 轴和 q 轴进行电流反馈运算时电流检出的延迟时间。

- (注) 该参数适用于软件版本为 1022 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
E5-39	电流检出时的延迟时间	$-1000 \sim 1000\mu\text{s}$	$0\mu\text{s}$

5.6 F 选购卡

◆ F1 简易带 PG V/f 控制模式下的故障检出

在本变频器的脉冲序列输入端子 RP 上连接来自 PG 编码器的单信道脉冲信号，可进行速度反馈。将该信号用作滑差补偿，可提高速度控制的精度。另外，该功能仅对第 1 电机有效。利用 F1 参数，可对如何发挥速度反馈信号的故障检出功能进行设定。关于该功能的使用方法详情，请参照“C5 速度控制（ASR: Automatic Speed Regulator）”（140 页）。

■ PG 故障检出时的动作

PG 编码器发生故障时，可从 4 种不同的类型中选择故障发生后的动作。使用参数 F1-02 ~ F1-04，可按故障种类单独设定动作。各停止方法和设定值如下表所示。

表 5.23 发生 PGo、oS、dEv 时的停止方法

内容	设定值
减速停止（按减速时间 C1-02 停止）	0
自由运行停止	1
紧急停止（按紧急停止时间 C1-09 停止）	2
继续运行	3

重要：为了保护电机和机械，通常请勿将设定值设定 3（继续运行）。

■ F1-02 PG 断线检出（PGo）时的动作选择

选择发生 PGo（PG 断线检出）时的停止方法。设定的详细内容请参照表 5.23。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F1-02	PG 断线检出（PGo）时的动作选择	0 ~ 3	1

■ F1-03 发生过速（oS）时的动作选择

设定发生 oS（过速）时的停止方法。设定的详细内容请参照表 5.23。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F1-03	发生过速（oS）时的动作选择	0 ~ 3	1

■ F1-04 速度偏差过大（dEv）检出时的动作选择

设定检出 dEv（速度偏差过大）时的停止方法。设定的详细内容请参照表 5.23。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F1-04	速度偏差过大（dEv）检出时的动作选择	0 ~ 3	3

■ F1-08/F1-09 过速（oS）检出值 / 检出时间

在参数 F1-08 中，以最高输出频率为 100% 设定过速（oS）的检出值。

F1-08 设定值以上的频率持续的时间超过 F1-09 的设定时间（检出时间）时，检出过速（oS）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F1-08	过速（oS）检出值	0 ~ 120%	115%
F1-09	过速（oS）检出时间	0.0 ~ 2.0s	1.0s

■ F1-10/F1-11 速度偏差过大（dEv）检出值 / 检出时间

F1-10 以最高输出频率为 100% 设定速度偏差过大（dEv）的检出值。速度一致后，F1-10 的设定值以上的速度偏差持续的时间超过 F1-11 的设定时间（检出时间）时，检出速度偏差过大（dEv）。

速度偏差即实际的电机速度和频率指令之间的差值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F1-10	速度偏差过大（dEv）检出值	0 ~ 50%	10%
F1-11	速度偏差过大（dEv）检出时间	0.0 ~ 10.0s	0.5s

■ F1-14 PG 断线检出时间

脉冲信号没有被输入端子 RP 时，以秒为单位设定判断为 PG 断线的时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F1-14	PG 断线检出时间	0.0 ~ 10.0s	2.0s

◆ F6、F7 通信选购卡的设定

这些参数用于通信选购卡的设定或通信故障检出方法的设定。

■ F6-01 检出通信故障时的动作选择

设定选购卡通信故障（bUS）检出时的停止方法。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F6-01	通信故障检出时的动作选择	0 ~ 3	1

0: 减速停止（以当时有效的减速时间停止）

1: 自由运行停止

2: 紧急停止（按紧急停止时间 C1-09 停止）

3: 继续运行

■ F6-02 外部故障（EF0）的检出条件

设定来自通信选购卡的外部故障（EF0）的检出条件。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F6-02	外部故障（EF0）的检出条件	0、1	0

0: 常时检出

1: 运行时检出

■ F6-03 外部故障（EF0）检出时的动作选择

选择检出来自通信选购卡的外部故障（EF0）时的停止方法。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F6-03	外部故障（EF0）检出时的动作选择	0 ~ 3	1

0: 减速停止（以当时有效的减速时间停止）

1: 自由运行停止

2: 紧急停止（按紧急停止时间 C1-09 停止）

3: 继续运行

■ F6-07 NetRef/ComRef 选择功能

设定来自通信选购卡的多段速指令的选择。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F6-07	NetRef/ComRef 选择功能	0、1	0

0: 多段速指令无效（F7 兼容模式）

1: 多段速指令有效（V7 兼容模式）

■ F6-08 通信参数复位

选择执行 A1-03（初始化）后的通信相关的参数（F6-□□/F7-□□）的初始化动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
F6-08	通信参数复位	0、1	0

0: F6-□□/F7-□□ 不通过 A1-03 被初始化

1: F6-□□/F7-□□ 通过 A1-03 被初始化

（注）F6-08 不受变频器初始化的影响。

◆ CC-Link 通信用参数

F6-04、F6-10、F6-11、F6-14 是 CC-Link 通信固有的参数。

详情请参照 CC-Link 通信的使用说明书及技术手册。

◆ MECHATROLINK 通信用参数

F6-20 ~ F6-26 是 MECHATROLINK-II 以及 MECHATROLINK-III 通信固有的参数。

详情请参照 MECHATROLINK-II 以及 MECHATROLINK-III 通信的使用说明书及技术手册。

- (注) 1. 仅适用于软件版本在 1023 或更高版本的变频器。
2. F6-22 参数仅在进行 MECHATROLINK-II 通信时可以设定。
-

◆ PROFIBUS-DP 通信用参数

F6-30 ~ F6-32 是 PROFIBUS-DP 通信固有的参数。

详情请参照 PROFIBUS-DP 通信的使用说明书及技术手册。

◆ CANopen 通信用参数

F6-35 ~ F6-36 是 CANopen 通信固有的参数。

详情请参照 CANopen 通信的使用说明书及技术手册。

◆ DeviceNet 通信用参数

F6-50 ~ F6-63 是 DeviceNet 通信固有的参数。

详情请参照 DeviceNet 通信的使用说明书及技术手册。

5.7 H 端子功能选择

H 参数设定外部输入、输出端子的功能。

◆ H1 多功能接点输入

■ H1-01 ~ H1-07 端子 S1 ~ S7 的功能选择

本变频器具有 7 个多功能接点输入端子 (S1 ~ S7)。通过将下表所示 0 ~ 9F 的设定值分配给 H1-01 ~ H1-07 (端子 S1 ~ S7 的功能选择), 可使其具有一定的功能。

- (注) 1. 不使用端子或作为直通模式使用时, 请设定“F”。
2. 软件版本为 1013 或更低版本时, 请同时设定正转指令和反转指令。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H1-01	端子 S1 的功能选择	1 ~ 9F	40: 正转运行指令 (2 线制顺控)
H1-02	端子 S2 的功能选择	1 ~ 9F	41: 反转运行指令 (2 线制顺控)
H1-03	端子 S3 的功能选择	0 ~ 9F	24: 外部故障 (常开接点、常时检出、自由运行停止)
H1-04	端子 S4 的功能选择	0 ~ 9F	14: 故障复位 (ON 时复位)
H1-05	端子 S5 的功能选择	0 ~ 9F	3 (0) <1>: 多段速指令 1
H1-06	端子 S6 的功能选择	0 ~ 9F	4 (3) <1>: 多段速指令 2
H1-07	端子 S7 的功能选择	0 ~ 9F	6 (4) <1>: 点动 (JOG) 频率选择 (优先于多段速指令)

<1> () 内的数字表示用 3 线制顺控初始化时的初始值。

表 5.24 多功能接点输入的设定值

设定值	功能	页码	设定值	功能	页码
0	3 线制顺控	166	31	PID 积分保持	171
1	LOCAL/REMOTE 选择	166	32	多段速指令 4	171
2	指令权的切换指令	166	34	PID 开 / 关 (软起动的开、关)	171
3	多段速指令 1	166	35	PID 输入特性切换	171
4	多段速指令 2	166	40	正转运行指令 (2 线制顺控)	171
5	多段速指令 3	166	41	反转运行指令 (2 线制顺控)	171
6	点动 (JOG) 频率选择	167	42	运行指令 (2 线制顺控 2)	172
7	加减速时间选择 1	167	43	正转 / 反转指令 2 (2 线制顺控 2)	172
8	基极封锁指令 (常开接点)	167	44	偏置频率 1 叠算	172
9	基极封锁指令 (常闭接点)	167	45	偏置频率 2 叠算	172
A	保持加减速停止	167	46	偏置频率 3 叠算	172
B	变频器过热预警 (oH2)	167	47 <1>	Node Setup	172
C	多功能模拟量输入选择	167	60	直流制动指令	172
F	预约范围 / 直通模式	167	61	外部搜索指令 1: 最高输出频率	172
10	UP 指令	168	62	外部搜索指令 2: 被设定的频率指令	172
11	DOWN 指令	168	65	KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 1 (常闭接点)	172
12	FJOG 指令	169	66	KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 1 (常开接点)	172
13	RJOG 指令	169	67	通信测试模式	172
14	故障复位	169	68	高滑差制动 (HSB)	172
15	紧急停止 (常开接点)	169	6A	Drive Enable	173
16	电机切换指令 (电机 2 选择)	169	75	UP2 指令	173
17	紧急停止 (常闭接点)	169	76	DOWN2 指令	173
18	定时功能输入	170	7A	KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 2 (常闭接点)	174
19	PID 控制取消	170	7B	KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 2 (常开接点)	174
1A	加减速时间选择 2	170	7C	短路制动指令 (常开接点)	174
1B	参数写入许可	170	7D	短路制动指令 (常闭接点)	174
1E	模拟量频率指令取样 / 保持	170	7E	检出旋转方向 (简易带 PG V/f 模式用)	174
20 ~ 2F	外部故障	171	90 ~ 96	DriveWorksEZ 数字式输入 1 ~ 7	174
30	PID 积分复位	171	9F	DriveWorksEZ 功能无效输入	174

<1> 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

0: 3 线制顺控

将多功能接点输入端子中的某一个设定为 3 线制顺控时，该端子即为正转 / 反转指令的输入端子。S1、S2 端子分别被自动分配到运行指令（RUN）和停止指令（STOP）中。

如果 S1 端子（运行指令）输入持续 50ms 或以上呈闭合状态，则变频器运行。即使 S2 端子（停止指令）输入呈断开状态，变频器也将立即停止工作。设定为 3 线制顺控的输入端子呈断开状态时，变频器始终进行正转；呈闭合状态时，进行反转。

（注）选择 3 线制顺控时，S1、S2 端子分别被自动分配到运行指令（RUN）和停止指令（STOP）中。

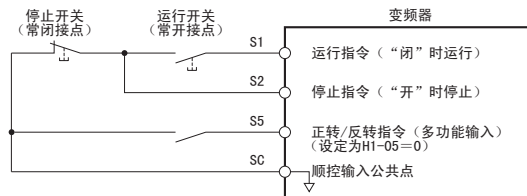


图 5.42 3 线制顺控的接线示例

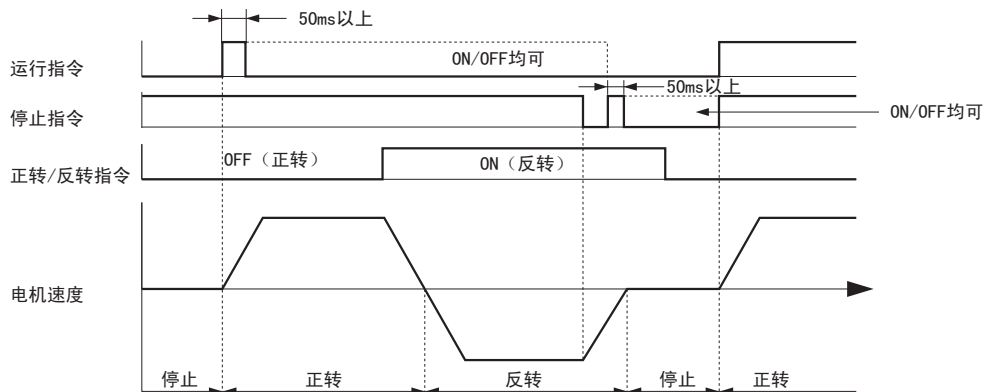


图 5.43 3 线制顺控的时序图

- （注）1. 利用端子输入运行 / 停止变频器时，请在短时间内完成闭合→断开动作。（请勿一直保持闭合状态。）
2. 通过电源 ON/OFF 进行运行时，由于 b1-17（电源 ON / OFF 时的运行选择）已设定为 0（禁止：初始值），因此，如果接通电源，则保护功能起动，指示灯呈短促闪烁状态。请将 b1-17 的设定变更为 1（许可）。

警告！关于重新启动机械时的安全措施

如果进行了 3 线制顺控的接线而将参数设定为 2 线制顺控（出厂设定），在接通电源时，电机可能会反转运行。设定 3 线制顺控时，请先正确设定多功能输入端子的参数（H1-□□ = 0），然后再进行控制回路的接线。请务必设定 b-17 = 0（禁止以电源 ON/OFF 运行）。请通过 3 线制顺控对变频器进行初始化。如果这些设定错误，可能会导致人身事故。

1: LOCAL/REMOTE 选择

运行指令由 LED 操作器输入时，称为 LOCAL（本地）。由上位装置的顺控器等经由控制回路端子输入时，称为 REMOTE（远程）。在设定值 1（LOCAL/REMOTE 选择）中，可通过端子的开闭动作，进行 LOCAL/REMOTE 的切换。

指令状态	内容
开	REMOTE（根据由 b1-01、b1-02 或 b1-15、b1-16 决定的频率指令和运行指令运行的模式。）
闭	LOCAL（来自 LED 操作器的频率指令和运行指令）

- （注）1. 从多功能接点输入端子设定 LOCAL/REMOTE 选择时，LED 操作器上的 LOCAL/REMOTE 键无效。
2. 选择 LOCAL 时， 指示灯点亮。
3. 在运行指令输入过程中，不能进行 LOCAL / REMOTE 的切换。欲知该功能的优点，请参照“b1-07 运行指令切换后的运行选择”（114 页）。

2: 指令权的切换指令

对于运行指令及频率指令，可以选择设定在 b1-01（频率指令选择 1）、b1-02（运行指令选择 1）和 b1-15（频率指令选择 2）、b1-16（运行指令选择 2）中的哪些值有效。

指令权切换指令输入状态	内容
开	b1-01（频率指令选择 1）、b1-02（运行指令选择 1）
闭	b1-15（频率指令选择 2）、b1-16（运行指令选择 2）

- （注）在运行指令输入过程中，不能进行指令权的切换（出厂设定）。要使切换有效，请参照“b1-07 运行指令切换后的运行选择”（114 页）。

3 ~ 5: 多段速指令 1 ~ 3

在通过多功能接点输入来切换多段速指令（d1-01 ~ d1-08）时使用。详细内容请参照“d1-01 ~ d1-17 频率指令 1 ~ 16 / 点动频率指令”（144 页）。

6: 点动 (JOG) 频率指令选择

在使 d1-17 中设定的点动 (JOG) 频率指令设有效时使用。详细内容请参照“d1-01 ~ d1-17 频率指令 1 ~ 16 / 点动频率指令”(144 页)。

7: 加减速时间选择 1

进行加减速时间 1 和 2 之间的切换时使用。详细内容请参照“C1-01 ~ C1-08 加减速时间 1 ~ 4”(134 页)。

8/9: 基极封锁指令 (常开接点: 闭时基极封锁)

基极封锁指令 (常闭接点: 开时基极封锁)

设定为 8 或 9 (基极封锁指令 NO/NC) 时, 通过端子的开 / 闭动作执行基极封锁指令, 根据基极封锁指令切断变频器的输出。此时, 电机呈自由运行状态, LED 操作器上闪烁显示轻故障 bb (变频器基极封锁)。关于轻故障、警告显示, 请参照“6.3 变频器的警报及故障显示功能”(234 页)。解除基极封锁指令后, 如果输入运行指令, 则通过速度搜索重新开始运行。(详细内容请参照“b3 速度搜索”(117 页)。)

运行	输入	
	设定值 8 (常开接点)	设定值 9 (常闭接点)
一般运行	开	闭
输出侧晶体管强制切断 (基极封锁)	闭	开

重要: 在升降负载中使用基极封锁指令时, 如果由于基极封锁输入而导致变频器输出被切断, 请务必将制动器设定为“闭合”状态。如果疏忽于设定和确认, 则在输入基极封锁指令时电机将突然变为自由运行状态, 可能导致掉落或滑落事故发生。

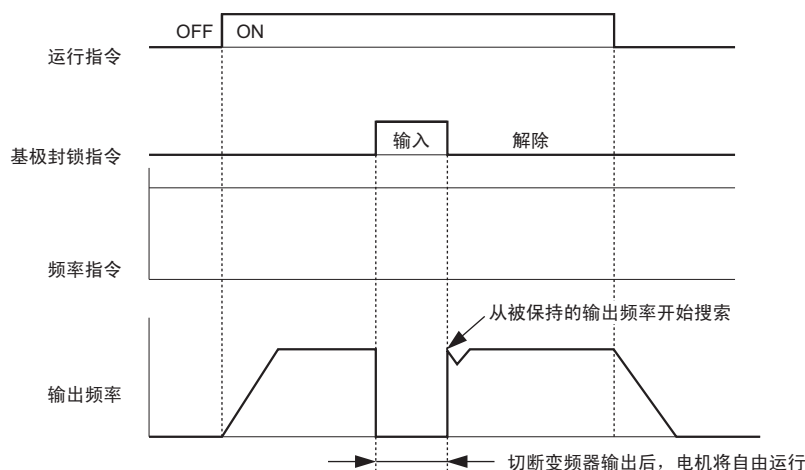


图 5.44 基极封锁指令的时序图

A: 保持加减速停止

如果将分配了保持加减速停止指令功能的端子闭合, 则停止加减速并保持当时的输出频率。变频器将停止所有的加减速功能, 并保持当时的速度。端子断开时重新开始加减速。

将频率指令的保持功能设定为有效 (d4-01 = 1) 时, 如果保持加减速停止指令的输入闭合, 则变频器将输出频率保存 (保持) 到存储器中。在停止运行、切断电源后重新启动变频器时, 将以上一次保存的频率重新开始运行 (保持加减速停止端子呈闭合状态)。详细内容请参照“d4-01 频率指令保持功能选择”(147 页)。

B: 变频器过热预警 (oH2)

如果设定的端子闭合, 则显示 oH2 警报。(不影响变频器的动作)

关于轻故障、警告显示, 请参照“6.3 变频器的警报及故障显示功能”(234 页)。

C: 多功能模拟量输入选择 (A1/A2 端子)

设定多功能模拟量输入选择的有效 / 无效。如果设定的端子断开, 则向 H3-14 所选择的端子的输入变为无效。请使端子处于闭合状态, 以便能够进行输入。

(注) 软件版本为 1015 或更低版本的变频器时, 如果设定的端子断开, 则向 A1、A2 端子的输入均为始终无效。

F: 预约范围 / 直通模式

端子未被使用或作为直通模式使用时, 请进行该设定。直通模式作为与变频器通信而连接的上位顺控器的接点输入而发挥作用。请将不使用的多功能接点输入端子设定为 F。设定为 F 时, 即使输入信号传递到端子上, 变频器也不会动作。利用通信选购卡或 MEMOBUS 通信方式运行变频器时, 还可将设定值 F 作为从 PLC 读取变频器输入状态的接点输入来使用。(这被称为直通模式。)

通过这种模式, 可将外部传感器连接到未使用的变频器端子上, 还可减少 PLC 的 I/O 分配。

10/11: UP/DOWN 指令

使用 UP 指令和 DOWN 指令，可通过 2 个按钮开关来增加或减少变频器频率指令。请务必将 UP 指令（H1-0□ = 10）和 DOWN 指令（H1-0□ = 11）成对使用，对 2 个端子进行分配。请按照输入 UP 指令时频率指令增加、输入 DOWN 指令时频率指令减少的方式进行设定。

UP 指令和 DOWN 指令优先于来自 LED 操作器的频率指令、来自模拟量输入端子的频率指令以及来自脉冲序列输入的频率指令（b1-01 = 0、1、4）中的任一指令。因此，当使用 UP 指令或 DOWN 指令时，其它频率指令均无效。

对 UP 指令和 DOWN 指令状态的动作如下表所示。

指令状态		动作
UP 指令 (10)	DOWN 指令 (11)	
开	开	保持当前的频率指令
闭	开	增加频率指令
开	闭	减少频率指令
闭	闭	保持当前的频率指令

- (注) 1. 仅对 UP 指令或 DOWN 指令中的任一指令进行分配时，将发生 oPE03 故障。
 2. 将 UP/DOWN 指令、保持加减速停止、模拟量输入的取样及保持、偏置频率以及 UP2/DOWN2 指令中 2 对以上的功能分配给端子时，将发生 oPE03 故障。详细内容请参照“多功能输入的选择不当”（254 页）。
 3. UP/DOWN 指令仅可用于 REMOTE 模式下的 b1-01（外部频率指令 1）。在通过指令权切换指令（H1-□□ = 2）来切换 UP/DOWN 指令和外部频率指令后使用时，UP/DOWN 指令无效。

将频率指令的保持功能（d4-01）和 UP/DOWN 指令组合使用

- 频率指令的保持功能无效（d4-01 = 0）时，如果解除运行指令或再次接通变频器的电源，则 UP/DOWN 指令将被复位为 0。
- 频率指令的保持功能有效（d4-01 = 1）时，变频器将保存利用 UP/DOWN 指令设定的频率指令。停止运行或在接通电源后重新起动时，变频器将以保存的频率指令值重新起动。要将保存的指令值复位为 0 时，请先解除运行指令，然后以 UP 指令或 DOWN 指令将已分配的接点闭合一次。详细内容请参照“d4-01 频率指令保持功能选择”（147 页）。

将频率指令的上下限和 UP/DOWN 指令组合使用

请将频率指令的上限值设定为 d2-01。

可通过模拟量输入或 d2-02 来设定频率指令的下限值。设定值因 d4-10 的设定而异。详细内容请参照“d4-10: UP/DOWN 下限选择”（151 页）。如果执行运行指令，则频率指令的下限值如下所示：

- 仅通过 d2-02 来设定频率指令的下限值时，在输入运行指令的同时，变频器将加速至频率指令的下限值。
- 仅通过模拟量输入来设定频率指令的下限值时，如果变频器的运行指令和 UP 指令（或 DOWN 指令）均有效，则变频器将加速至该频率指令的下限值。仅运行指令为有效时，电机不会开始旋转。
- 通过模拟量输入和 d2-02 这两种方式来设定频率指令的下限值，且当模拟量输入的下限值高于 d2-02 的设定值时，如果输入运行指令，则变频器将加速至 d2-02 的设定值。当变频器一直加速至 d2-02 的设定值时，如 UP 指令（或者 DOWN 指令）有效，则变频器将持续加速至模拟量输入的下限值。

UP/DOWN 指令的动作示例如下所示。本示例中，利用 d2-02 来设定频率指令的下限值，频率指令的保持功能变为有效（d4-01 = 1）或无效（d4-01 = 0）。

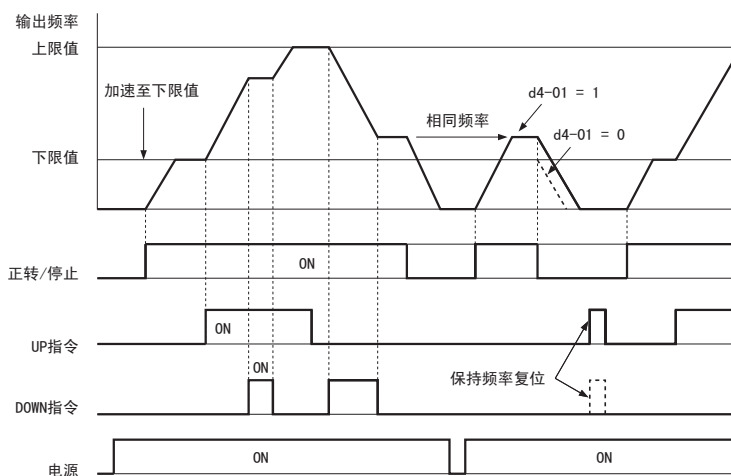


图 5.45 UP/DOWN 指令的时序图

12/13: FJOG/RJOG 指令

FJOG/RJOG 指令是通过端子的开 / 闭动作，以点动频率使变频器运行的功能。如果使用 FJOG/RJOG 指令，则无需输入运行指令。如果将 FJOG 指令中设定的端子闭合，则变频器将以 d1-17 设定的频率进行正转。RJOG 指令也同样以 d1-17 设定的频率进行反转。也可仅设定 FJOG 指令或 RJOG 指令中的某一个。

(注) FJOG/RJOG 指令优先于其它频率指令。但当 b1-04 = 1 (禁止反转) 时, RJOG 指令不起作用。
如果在 500ms 或以上的时间内, FJOG 指令和 RJOG 指令两者同时输入, 则发生外部故障, 按 b1-03 设定的停止方法使变频器停止运行。

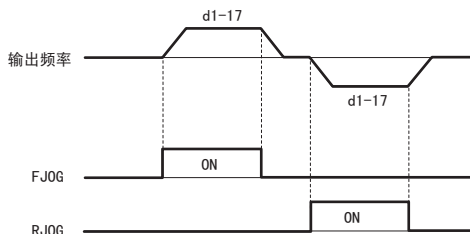



图 5.46 点动运行曲线

14: 故障复位

变频器检出“故障”时，将使故障接点输出“闭合”，切断变频器输出并停止电机的自由运行。但对于可以选择停止方法的故障（例如 L1-04: 电机过热等），将按设定的停止方法停止。重新起动变频器时，请暂时解除运行指令，然后按 LED 操作器的 ，或者将 H1-01 ~ H1-07 的其中之一设定为 14（故障复位），然后将故障复位信号闭合。

(注) 运行指令有效时，故障复位信号将被忽视。请务必在断开运行指令后再进行故障复位。

15/17: 紧急停止（常开接点 / 常闭接点）

紧急停止功能和紧急停止输入的作用相同。如果在变频器的运行过程中输入紧急停止指令，则变频器将以 C1-09 设定的减速时间减速停止。（请参照（“C1-09 紧急停止时间”（135 页））。输入紧急停止指令后，在变频器完全停止之前不能重新运行。即使解除紧急停止输入，如果不解除运行指令，变频器也不能重新运行。

- 利用常开接点输入时设定 H1-□□ = 15
- 利用常闭接点输入时设定 H1-□□ = 17

紧急停止动作的示例如图 5.47 所示。

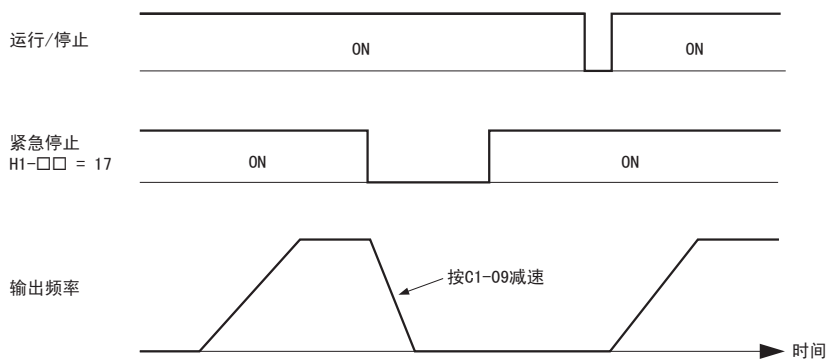


图 5.47 紧急停止的时序图

重要: 突然减速可能会导致变频器产生过电压故障，敬请注意。产生过电压故障时，变频器的输出将被切断，电机呈自由运行状态。这将导致电机无法控制，因此，使用紧急停止功能时，请在 C1-09 中设定适当的减速时间。

16: 电机切换指令（电机 2 选择）

变频器可单独控制 2 台电机。如图 5.48 所示，通过使用电机切换指令（H1-□□ = 16）中设定的多功能接点输入端子，可选择电机 2。

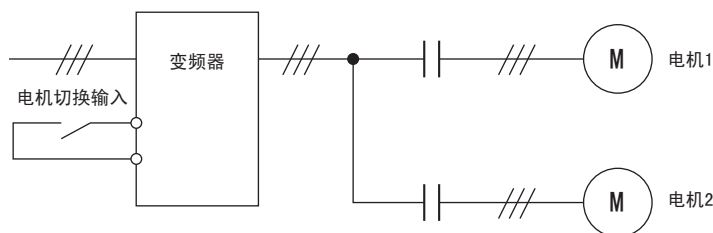


图 5.48 电机的切换

H1-□□ = 16 中设定的多功能接点输入端子闭合时，可选择电机 2。此时，将发生以下功能变更。

- 作为电机参数，E3-□□ 和 E4-□□ 为有效。详细内容请参照“E3 电机 2 的 V/f 特性”（157 页）及“E4 电机 2 的参数（电机 2 的设定参数）”（158 页）。
- 参数 C1-05 ~ C1-08 作为电机 2 用的加减速时间变为有效。详细内容请参照“C1-01 ~ C1-08 加减速时间 1 ~ 4”（134 页）。
- 以 E4-14 替代 C3-01，将其作为电机 2 的滑差补偿增益参数来使用。
- 以 E4-15 替代 C4-01，将其作为电机 2 的转矩补偿增益参数来使用。
- 选择电机 2 时，多功能接点输出的“电机选择（电机 2 选择中）”（H2-01 ~ 03 = 1C）将闭合。

（注）1. 使用 2 台电机时，L1-01 中设定的电机保护功能选择（oL1）适用于任意一台电机。
2. 运行中不能进行电机 1 和电机 2 的切换。如果试图切换电机，将会发生 rUn 故障。

18: 定时功能输入

通过该设定，可将多功能接点输入端子用于定时功能的输入。关于定时功能的详细内容，请参照“b4 定时功能”（122 页）。

19: PID 控制取消

通过 b5-01（PID 控制选择）将 PID 功能设定为有效时，通过将设定为 PID 控制取消（H1-□□ = 19）的端子闭合，可将 PID 功能独立出来，使其无效。断开端子，则 PID 控制变为有效。关于如何工作，请参照“PID 控制框图”（125 页）。

1A: 加减速时间选择 2

通过与加减速时间选择 1 指令（H1-□□ = 7）组合，在切换加减速时间 3 和 4（C1-05 ~ C1-08）时使用该设定值。详细内容请参照“C1-01 ~ C1-08 加减速时间 1 ~ 4”（134 页）。

1B: 参数写入许可

参数写入许可输入闭合时，允许变更参数值；断开时，禁止变更 U1-01（监视频率）以外的所有参数值。即使在执行参数写入许可的过程中，也可查看参数值。

1E: 模拟量频率指令取样 / 保持

该功能对 A1/A2 端子中输入的模拟量频率指令进行取样，保持当时的模拟量频率并继续运行。端子闭合后，对经过 100ms 时的模拟量频率指令进行取样并保持。其后，如果输入取样 / 保持指令，则再次对模拟量频率指令进行取样。动作示例如下所示。

切断电源，则已取样的模拟量频率将被删除，频率指令复位为 0。

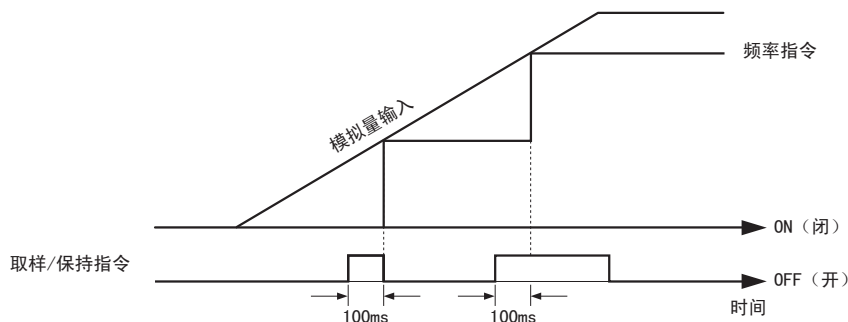


图 5.49 模拟量频率指令的取样 / 保持

模拟量频率指令的取样 / 保持功能不能和以下功能同时设定。如果同时设定，将发生 oPE03（多功能输入的选择不当）。

- 保持加减速停止（设定值：A）
- UP 指令、DOWN 指令（设定值：10、11）
- 偏置频率（设定值：44 ~ 46）
- UP2 指令、DOWN2 指令（设定值：75、76）

20 ~ 2F: 外部故障

外部故障功能在变频器外围机器发生故障时，会使故障接点输出动作并停止变频器运行。

使用外部故障功能时，对 H1-01 ~ H1-07（多功能接点输入端子 S1 ~ S7 的功能选择）设定 20 ~ 2F 的值。此时，LED 操作器上将显示 EF□（外部故障（输入端子 S□）。EF□ 的 □ 表示输入外部故障信号的端子编号。

例如，如果给端子 S3 输入了外部故障信号，将显示 EF3。

从以下 3 种条件的组合中，选择要设定到 H1-□□ 中的数值。

- 来自外围机器的信号输入接点方式
- 外部故障的检出方法
- 停止方法（外部故障检出时的动作）

各条件组合与 H1-□□ 设定值的关系如下表所示。

设定值	输入接点方式 <1>		检出方法 <2>		停止方法			
	常开接点	常闭接点	常时检出	仅运行时检出	减速停止 (故障)	自由运行停止 (故障)	紧急停止 (故障)	继续运行 (轻故障)
20	○		○		○			
21		○	○		○			
22	○			○	○			
23		○		○	○			
24	○		○			○		
25		○	○			○		
26	○			○		○		
27		○		○		○		
28	○		○				○	
29		○	○				○	
2A	○			○			○	
2B		○		○			○	
2C	○		○					○
2D		○	○					○
2E	○			○				○
2F		○		○				○

- <1> 请设定用信号开或闭来检出故障的输入接点方式。
（常开接点：闭时外部故障 常闭接点：开时外部故障）
- <2> 请设定用常时检出或仅运行中检出来检出故障的方法。

30: PID 积分复位

如果将多功能接点输入端子的其中之一设定为 PID 积分复位，则当该输入端子闭合时，PID 控制的积分值被复位为 0。如果输入端子保持闭合状态，则 PID 控制的积分值保持为 0。关于该功能如何工作，请参照“PID 控制框图”（125 页）。

31: PID 积分保持

如果将多功能接点输入端子的其中之一设定为 PID 积分保持，则 PID 控制的积分值将被强制保持为该输入端子闭合时的值。输入端子断开时，PID 控制将重新开始积分。关于该功能如何工作，请参照“PID 控制框图”（125 页）。

32: 多段速指令 4

通过与多段速指令 1、2、3 组合，可在切换多段速指令 d1-09 ~ 16 时使用。详细内容请参照“d1-01 ~ d1-17 频率指令 1 ~ 16 / 点动频率指令”（144 页）。

34: PID 开 / 关（软起动的开、关）

将多功能接点输入端子的其中之一设定为 PID 软起动的开、关时，进行 b5-17（PID 指令用加减速时间）设定的加减速时间的开、关。PID 软起动的开 / 关输入端子闭合时，b5-17（PID 指令用加减速时间）被忽视。关于该功能如何工作，请参照“PID 控制框图”（125 页）。

35: PID 输入特性切换

该功能中设定的输入端子在切换 PID 输入符号（极性）时使用。关于该功能如何工作，请参照“PID 控制框图”（125 页）。

40/41: 正转 / 反转运行指令（2 线制顺控）

如果将多功能接点输入端子其中之一设定为 40，则端子闭合时正转运行，断开时停止。如果设定为 41，则闭合时反转运行，断开时停止。两个端子同时闭合时，将发生外部故障。

- （注）
1. 该功能不可同时使用设定值 42 和 43。
 2. 当变频器被初始化为 2 线制顺控时，这些功能将被分配给 S1、S2 端子。
 3. 软件版本为 1013 或更低版本时，请同时设定正转指令和反转指令。

42/43: 运行指令 / 正转 / 反转指令 2 (2 线制顺控 2)

如果将多功能接点输入端子其中之一设定值设定为 42, 则端子闭合时向所选方向运行, 断开时停止。另外, 设定值 43 用来选择旋转方向。选择闭合时反转、断开时正转。

(注) 该功能不可同时使用设定值 40 和 41。

44/45/46: 偏置频率 1/2/3 叠算

设定了偏置频率 1/2/3 叠算的端子闭合时, d7-01 ~ d7-03 中设定的偏置频率的速度将被叠算至频率指令。详细内容请参照“d7-01 ~ d7-03 偏置频率 1 ~ 3”(151 页)。

47: Node Setup

使用 CANopen 通信选购卡 SI-S3/V 时, 在设定的端子闭合时执行 Node Setup。

60: 直流制动指令

如果在变频器停止时输入直流制动指令, 则可施加直流制动使电机停止运行。如果输入运行指令或点动指令, 则直流制动将被解除。关于直流制动指令设定的详细内容, 请参照“b2 直流制动”(116 页)。

直流制动功能的时序图如下所示。

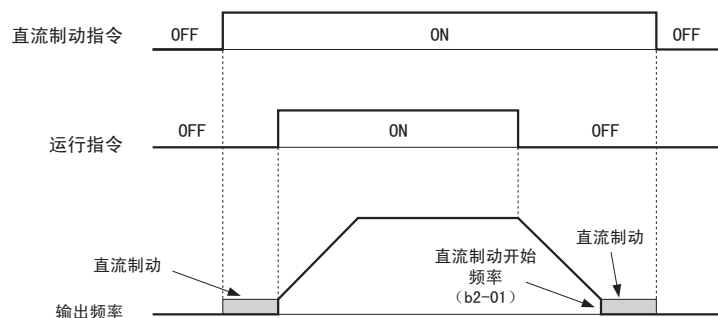


图 5.50 直流制动的时序图

61/62: 外部搜索指令 1/2

即使 b3-01 (起动时速度搜索选择) 被设定为 0 (无效), 也可利用该功能进行速度搜索。详细内容请参照“进行速度搜索的方法”(120 页)。

选择了电流检出形速度搜索方式 (b3-24 = 0) 时, 如果分配了外部搜索指令 1 (H1□□ = 61) 的端子闭合, 则变频器将从最高输出频率开始进行速度搜索。b3-24 = 0 且 b3-01 = 0 时, 如果分配了外部搜索指令 2 (H1□□ = 62) 的端子闭合, 则变频器将从频率指令开始进行速度搜索。速度搜索的详细内容请参照“b3 速度搜索”(117 页)。

(注) 如在多功能接点输入端子上设定外部搜索指令 1 和 2, 将发生 oPE03 (多功能输入的选择不当) 的操作故障。请仅设定其中 1 个。

65/66: KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 1 (常闭接点) / (常开接点)

该功能中设定的输入端子将使 KEB1 (瞬时停电时减速运行) 功能有效, 并检出电源恢复。

内容	多功能接点输入	
	设定值 (常闭接点)	设定值 (常开接点)
瞬时停电时减速运行	开	闭
一般运行	闭	开

设定的详细内容请参照“KEB 功能”(195 页)。

67: 通信测试模式

本变频器具有对串行通信 RS-485/RS-422 的动作进行自我诊断的功能。该功能被称为自检。自检时连接通信部的发送端子和接收端子, 接收变频器自己所发送的数据, 检测通信是否正常。关于自检的步骤和详细内容, 请参照“自检”(385 页)。

68: 高滑差制动 (HSB)

该功能中设定的输入端子闭合时, 高滑差制动将动作。高滑差制动动作后, 如果完全停止变频器运行并解除高滑差制动输入, 可重新启动变频器。详细内容请参照“n3 高滑差制动 / 过励磁制动”(216 页)。

6A: Drive Enable

如果将多功能接点输入端子的其中之一设定为 6A，则变频器在该端子闭合之前将不接收运行指令。端子断开时，LED 操作器上将显示“ d_nE (Drive Disable 中)”。

运行指令优先于 Drive Enable 输入而闭合时，在解除运行指令后再次输入之前，变频器不会运行。变频器运行中 Drive Enable 输入断开时，按 b1-03 (停止方法选择) 设定的方法停止。详细内容请参照“[b1-03 停止方法选择](#)”(112 页)。

75/76: UP2/DOWN2 指令

可通过 UP2 指令和 DOWN2 指令来增加或减少频率指令的偏置值。分配了 75 (UP2 指令) 的输入接点用来增加偏置值，分配了 76 (DOWN2 指令) 的输入接点用来减少偏置值。表 5.25 对 UP2/DOWN2 指令的动作及 d4-01、d5-03、d4-05 之间的关系进行说明。关于详细内容和相关参数，请参照“[d4 频率指令保持](#)”(147 页)。

- (注) 1. 请务必成对设定 UP2 指令和 DOWN2 指令。
2. 使用 UP2/DOWN2 功能时，请通过参数 d4-08 和 d4-09 来设定最佳偏置极限值。

表 5.25 UP2 指令 /DOWN2 指令

功能	频率指令	d4-03	d4-05	d4-01	动作	频率的保存	
1	多段速指令	0	0	0	<ul style="list-style-type: none"> UP2 指令闭合期间将加速。(偏置值增加) DOWN2 指令闭合期间将减速。(偏置值减少) 没有输入 UP2 指令或 DOWN2 指令，或者两种指令均有效时，保持输出频率 (保持偏置值)。 如果频率变更，则将偏置复位。 其它状态追随频率指令。 	不保存	
2				1		频率保持开始后 5 秒之内，如果偏置值和频率指令恒定，则向有效的频率指令叠算保持中的偏置值，然后被复位。	
3				-		<ul style="list-style-type: none"> UP 指令 2 闭合期间将加速。 DOWN 指令 2 闭合期间将减速。 其它状态追随频率指令。 	不保存
4	多段速指令	>0	-	0	<ul style="list-style-type: none"> 如果 UP2 指令有效，则变频器将加速至频率指令 + d4-03。(偏置值增加至 d4-03 的设定值) 如果 DOWN2 指令有效，则变频器将减速至频率指令 - d4-03。(偏置值减少至 d4-03 的设定值) 没有输入 UP2 指令或 DOWN2 指令，或者两种指令均有效时，保持输出频率 (保持偏置值)。 如果频率变更，则将偏置复位。 其它状态追随频率指令。 	不保存	
5				1		频率保持开始后 5 秒之内，如果偏置值和频率指令恒定，则向有效的频率指令叠算保持中的偏置值，然后被复位。	
6	其它 (模拟量、通信等)	0	0	0	<ul style="list-style-type: none"> UP2 指令闭合期间将加速。(偏置值增加) DOWN2 指令闭合期间将减速。(偏置值减少) 没有输入 UP2 指令或 DOWN2 指令，或者两种指令均有效时，保持输出频率 (保持偏置值)。 在加速或减速中，如果频率指令超过 d4-07 的设定值，则将保持偏置值，直至输出频率和实际的频率指令一致 (速度一致)。 	不保存	
7				1		频率保持开始后 5 秒之内，如果偏置值恒定，则将保持中的偏置值保存至 d4-06 中。因无法改写频率指令，故仅保存偏置值。	
8	其它 (模拟量、通信等)	>0	-	0	<ul style="list-style-type: none"> UP2 指令闭合期间将加速。(偏置值增加) DOWN2 指令闭合期间将减速。(偏置值减少) 其它状态追随频率指令。 	不保存	
9				0		<ul style="list-style-type: none"> 如果 UP2 指令有效，则变频器将加速至频率指令 +d4-03。(偏置值增加至 d4-03 的设定值) 如果 DOWN2 指令有效，则变频器将减速至频率指令 - d4-03。(偏置值减少至 d4-03 的设定值) 在加速或减速中，如果频率指令超过 d4-07 的设定值，则将保持偏置值，直至输出频率和实际的频率指令一致 (速度一致)。 	不保存
10				1			频率保持开始后 5 秒之内，如果偏置值恒定，则将保持中的偏置值保存至 d4-06 中。因无法改写频率指令，故仅保存偏置值。

7A/7B: KEB（瞬时停电时减速运行）指令 2（常闭接点） / （常开接点）

该功能中设定的输入端子将使 KEB2（瞬时停电时减速运行）功能有效，并检出电源恢复。

内容	多功能接点输入	
	设定值 7A（常闭接点）	设定值 7B（常开接点）
减速	开	闭
一般运行	闭	开

设定的详细内容请参照“KEB 功能”（195 页）。

7C/7D: 短路制动指令（常开接点） / （常闭接点）（PM 用无 PG 矢量控制模式用）

该功能中设定的输入信号将使 PM 用无 PG 矢量控制的短路制动功能有效。通过使 PM 电机的三相短路，可使旋转的电机产生制动转矩。除了使电机停止旋转，还可借助外力，利用惯性防止电机旋转。（用于风机等）

内容	数字式输入端子	
	设定值 7C（常开接点）	设定值 7D（常闭接点）
一般运行	开	闭
短路制动	闭	开

7E: 检出旋转方向（简易带 PG V/f 控制模式用）

该功能中设定的输入信号将确定简易带 PG V/f 控制模式下速度反馈信号的旋转方向。输入断开时正转，闭合时反转。详细内容请参照“C5 速度控制（ASR: Automatic Speed Regulator）”（140 页）。

90 ~ 96: DriveWorksEZ 数字式输入 1 ~ 7

这是在 DriveWorksEZ 中使用的数字式输入设定参数。通常无需设定。

9F: DriveWorksEZ 功能无效输入

在切换变频器内部 DriveWorksEZ 程序的有效 / 无效命令时使用。该功能仅可在 A1-07 = 02 时使用。

指令状态	内容
开	DriveWorksEZ 功能有效
闭	DriveWorksEZ 功能无效

◆ H2 多功能接点输出**■ H2-01 ~ H2-03 端子 MA/MB/MC、P1/PC、P2/PC 的功能选择**

本变频器有 3 种多功能接点输出端子。通过将如下所示 0 ~ 192 的设定值分配给 H2-01 ~ H2-03，可使其具有一定的功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H2-01	端子 MA、MB、MC 的功能选择（接点）	0 ~ 192	E: 故障
H2-02	端子 P1 的功能选择（光电耦合器）	0 ~ 192	0: 运行中
H2-03	端子 P2 的功能选择（光电耦合器）	0 ~ 192	2: 频率（速度）一致 1

（注）不使用端子或作为直通模式使用时，请务必设定“F”。

表 5.26 多功能接点输出的设定值

设定值	功能	页码	设定值	功能	页码
0	运行中	175	1A	反转中	180
1	零速	175	1B	基极封锁中（常开接点）	180
2	频率（速度）一致 1	175	1C	电机选择（第 2 电机选择中）	180
3	任意频率（速度）一致 1	176	1E	故障重试中	180
4	频率（FOUT）检出 1	176	1F	电机过载 oL1（含 oH3）预警	180
5	频率（FOUT）检出 2	177	20	散热片过热预警（oH 预警）	180
6	变频器运行准备完毕（READY）	177	22	机械老化检出（常开接点）	181
7	主回路欠电压（Uv）检出中（常开接点）	177	2F <1>	维护时期	181
8	基极封锁中（常开接点）	177	30	转矩极限（电流限制）中	181
9	频率指令选择状态	177	37	频率输出中	181
A	运行指令状态	177	38	Drive Enable 中	181
B	过转矩 / 转矩不足检出 1（常开接点）	178	39	累计电能脉冲输出	181
C	频率指令丧失中	178	3C	运行模式	181
D	安装型制动电阻不良	178	3D	速度搜索中	181
E	故障	178	3E	PID 反馈故障（丧失中）	181
F	预约范围 / 直通模式	178	3F	PID 反馈故障（超过中）	181

设定值	功能	页码	设定值	功能	页码
10	轻故障	178	4A	瞬时停电时减速运行 (KEB) 动作中	181
11	故障复位中	178	4B	短路制动中	181
12	定时功能输出	178	4C	紧急停止中	182
13	频率 (速度) 一致 2	178	4D	oH 预警累计时间超时	182
14	任意频率 (速度) 一致 2	179	4E <1>	rr 中 (内置制动晶体管故障中)	182
15	频率 (FOU) 检出 3	179	4F <1>	rH 中 (安装型制动电阻器过热中)	182
16	频率 (FOU) 检出 4	179	90	DriveWorksEZ 数字式输出 1	182
17	过转矩 / 转矩不足检出 1 (常闭接点)	178	91	DriveWorksEZ 数字式输出 2	182
18	过转矩 / 转矩不足检出 2 (常开接点)	178	92	DriveWorksEZ 数字式输出 3	182
19	过转矩 / 转矩不足检出 2 (常闭接点)	178	100 ~ 192	0 ~ 92 的取反输出	182

<1> 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

0: 运行中

变频器输出电压时, 输出端子闭合。

输出状态	内容
开	变频器停止中
闭	运行指令输入中、变频器减速中或直流制动中

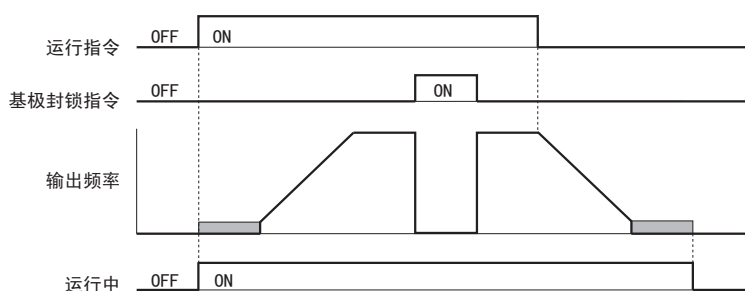


图 5.51 运行中的时序图

1: 零速

输出频率低于 E1-09 (最低输出频率) 时, 输出端子闭合。

输出状态	内容
开	输出频率高于 E1-09 (最低输出频率)
闭	输出频率不超过 E1-09 (最低输出频率)

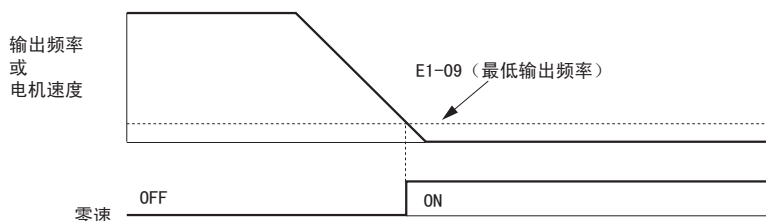


图 5.52 零速的时序图

2: 频率 (速度) 一致 1

无论旋转方向如何, 实际的输出频率均在频率指令 L4-02 (频率检出幅度) 以内时, 输出端子闭合。

输出状态	内容
开	尽管变频器正在运行, 但输出频率与频率指令不一致
闭	输出频率在“频率指令 \pm L4-02 (频率检出幅度)”的范围内

(注) 检出功能与旋转方向无关而发挥作用。

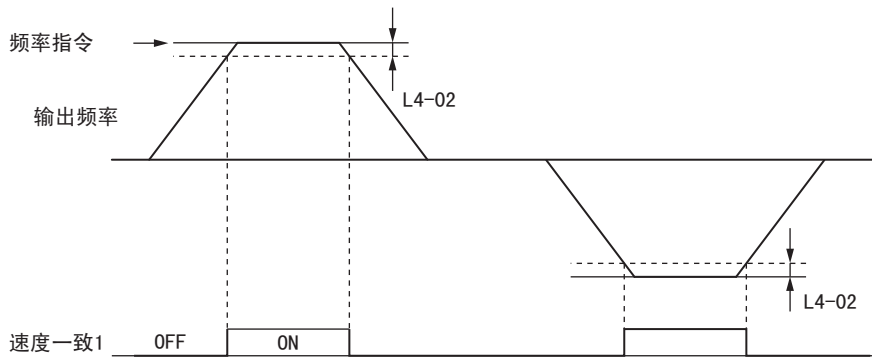


图 5.53 速度一致 1 的时序图

检出幅度的设定详情请参照“L4-01/L4-02 频率检出值 / 检出幅度”(204 页)。

3: 任意频率 (速度) 一致 1

实际输出频率和频率指令均在已设定的 L4-01 (频率检出值) 的 L4-02 (频率检出幅度) 范围内时, 已设定的输出端子将闭合。

输出状态	内容
开	输出频率或频率指令在“L4-01 ± L4-02”的范围之外
闭	输出频率和频率指令均在“L4-01 ± L4-02”的范围内

(注) 检出功能与旋转方向无关而发挥作用。L4-01 的值被用作正 / 反转的检出值。

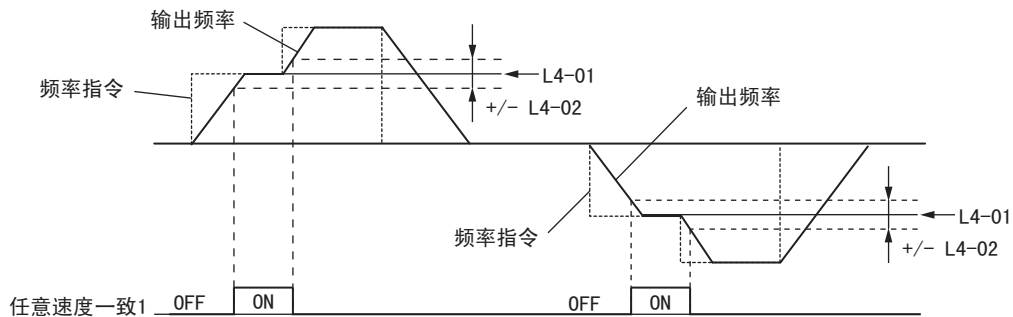


图 5.54 任意速度一致 1 的时序图

检出幅度的设定详情请参照“L4-01/L4-02 频率检出值 / 检出幅度”(204 页)。

4: 频率 (FOUT) 检出 1

输出频率低于“L4-01 (频率检出值) + L4-02 (频率检出幅度) 设定的迟滞”时, 该输出端子将闭合。输出频率低于 L4-01 时, 该输出端子也将闭合。

输出状态	内容
开	输出频率超过 L4-01 + L4-02
闭	输出频率低于 L4-01 或者未超过 L4-01 + L4-02

(注) 检出功能与旋转方向无关而发挥作用。L4-01 的值被用作正 / 反转的检出值。

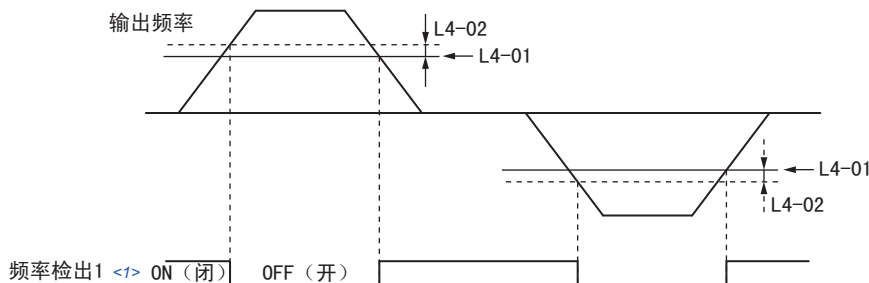


图 5.55 频率 (FOUT) 检出 1 的时序图

<1> 将 L4-07 (频率检出条件) 设定为 1 (常时检出) 时的时序图。L4-07 的出厂设定为 0 (运行中检出)。L4-07=0 时, 变频器输出切断中的输出端子为 OFF (打开)。

检出幅度的设定详情请参照“L4-01/L4-02 频率检出值 / 检出幅度”(204 页)。

5: 频率 (FOUT) 检出 2

输出频率超过 L4-01 (频率检出值) 的设定值时, 该输出端子将闭合。如果输出频率低于 “L4-01 - L4-02 中设定的迟滞” 值, 则该输出端子将断开。(即 “(L4-01 - L4-02) > 输出频率”)

输出状态	内容
开	输出频率低于 “L4-01 - L4-02” 或未超过 L4-01
闭	输出频率超过 L4-01

(注) 检出功能与旋转方向无关而发挥作用。L4-01 的值被用作正 / 反转的检出值。

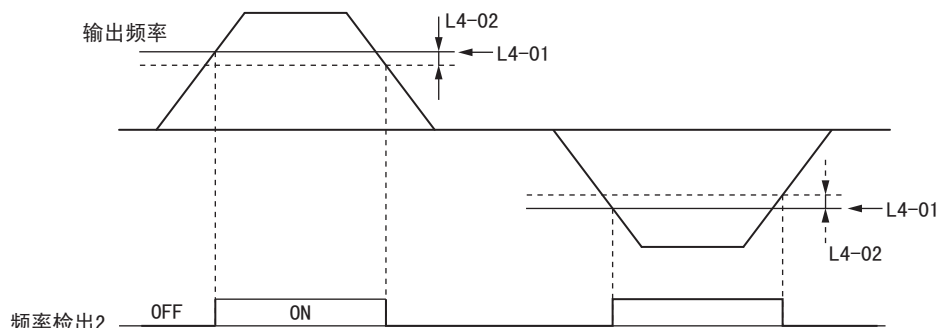


图 5.56 频率 (FOUT) 检出 2 的时序图

检出幅度的设定详情请参照 “L4-01/L4-02 频率检出值 / 检出幅度” (204 页)。

6: 变频器运行准备完毕 (READY)

当变频器处于能够操作电机的准备完毕状态时, 输出端子将闭合。

输出状态	内容
开	变频器接通电源后、初始化处理中、发生故障时、程序模式中 (b1-08 = 0 或 2)
闭	变频器运行准备完毕

b1-08 的设定详情请参照 “b1-08 程序模式的运行指令选择” (115 页)。

7: 主回路欠电压 (Uv) 检出中 (常开接点)

当主回路直流电压或控制回路电源电压分别低于各自的跳闸值时, 输出端子闭合。欠电压跳闸值由 L2-05 (主回路欠电压 (Uv) 检出值) 设定。主回路电源回路发生故障时, 该输出端子也将闭合。

输出状态	内容
开	主回路直流电压高于 L2-05 时
闭	主回路直流电压低于 L2-05 (主回路欠电压 (Uv) 检出值) 的设定值

8: 基极封锁中 (常开接点)

变频器处于基极封锁状态时闭合。在基极封锁状态下, 变频器的输出晶体管将不再进行开关切换, 也不输出电压。

输出状态	内容
开	变频器未处于基极封锁状态
闭	基极封锁中

9: 频率指令选择状态

该输出信号表示当前所选择的频率指令权。

输出状态	内容
开	选择了 b1-01 或 b1-15 设定的外部指令 1 或 2 的频率指令
闭	选择了 LED 操作器 (或 LCD 操作器) 的频率指令

A: 运行指令状态

该输出信号表示当前所选择的运行指令权。

输出状态	内容
开	选择了 b1-02 或 b1-16 设定的外部指令 1 或 2 的运行指令
闭	选择了 LED 操作器 (或 LCD 操作器) 的运行指令

B/17/18/19: 过转矩 / 转矩不足检出 1 (常开接点) / (常闭接点) 过转矩 / 转矩不足检出 2 (常开接点) / (常闭接点)

通过信号, 向外部机器传输过转矩 / 转矩不足的状态时使用。

请进行转矩检出设定, 并从下表中选择输出设定。详细内容请参照“L6 过转矩 / 转矩不足检出”(207页)。

设定值	输出状态	内容
B	闭	过转矩 / 转矩不足检出 1 (常开接点) 输出电流 / 转矩超过 L6-02 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的转矩值的状态 (L6-01 \geq 5 时为“不足的状态”) 持续了 L6-03 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 的时间时
17	开	过转矩 / 转矩不足检出 1 (常闭接点) 输出电流 / 转矩超过 L6-02 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的转矩值的状态 (L6-01 \geq 5 时为“不足的状态”) 持续了 L6-03 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 的时间时
18	闭	过转矩 / 转矩不足检出 2 (常开接点) 输出电流 / 转矩超过 L6-05 (过转矩 / 转矩不足检出值 2) 设定的转矩值的状态 (L6-04 \geq 5 时为“不足的状态”) 持续了 L6-06 (过转矩 / 转矩不足检出时间 2) 的时间时
19	开	过转矩 / 转矩不足检出 2 (常闭接点) 输出电流 / 转矩超过 L6-05 (过转矩 / 转矩不足检出值 2) 设定的转矩值的状态 (L6-04 \geq 5 时为“不足的状态”) 持续了 L6-06 (过转矩 / 转矩不足检出时间 2) 的时间时

C: 频率指令丧失中

检出频率指令的丧失时, 所设定的输出端子将闭合。详细内容请参照“L4-05 频率指令丧失时的动作选择”(204页)。

D: 安装型制动电阻故障

安装型制动电阻器处于过热状态或制动晶体管发生故障时, 所设定的输出端子将闭合。

E: 故障

变频器发生故障时, 所设定的输出端子将闭合。(CPF00 和 CPF01 故障除外。)

F: 预约范围 / 直通模式

端子未被使用或作为直通模式使用时, 请进行该设定。

设定了“F”时, 不以输出的形式设定变频器的功能, 但可作为经由通信选购卡或 MEMOBUS 通信运行变频器时的接点输出进行切换。(直通模式)

10: 轻故障

发生轻故障时, 输出端子将闭合。

11: 故障复位中

试图通过控制回路端子、串行通信或通信选购卡使故障复位时, 已设定的输出端子将闭合。

12: 定时功能输出

将所设定的输出端子作为定时功能的输出端子使用。关于定时功能的详细内容, 请参照“b4 定时功能”(122页)。

13: 频率 (速度) 一致 2

实际的输出频率与旋转方向无关, 在 L4-04 (频率检出幅度) 的范围内时, 所设定的输出端子将闭合。

输出状态	内容
开	变频器运行时, 输出频率与频率指令不一致
闭	输出频率在“频率指令 \pm L4-04 (频率检出幅度)”的范围内

(注) 检出功能与旋转方向无关而发挥作用。

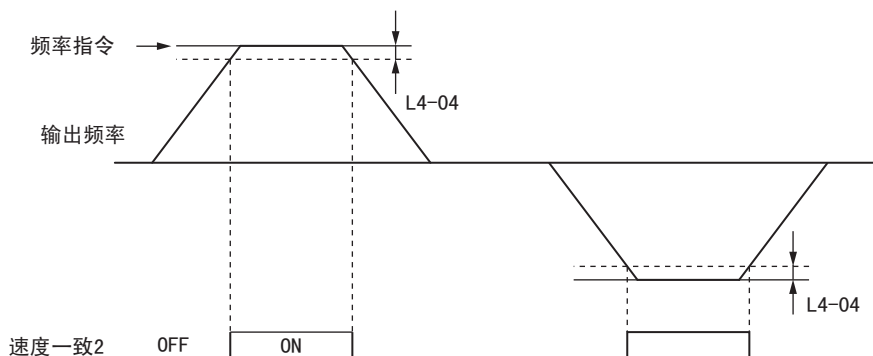


图 5.57 速度一致 2 的时序图

检出幅度的设定详情请参照“L4-03/L4-04 频率检出值 (+/- 单侧检出) / 检出幅度 (+/- 单侧检出)”(204页)。

14: 任意频率 (速度) 一致 2

实际输出频率和频率指令均在 L4-03 频率检出值的 L4-04 (频率检出幅度) 的范围内时, 所设定的输出端子将闭合。L4-03 设定的检出值为带符号的值, 因此具有特定的检出方向。

输出状态	内容
开	输出频率或频率指令在“L4-03 ± L4-04”的范围之外
闭	输出频率和频率指令均在“L4-03 ± L4-04”的范围内

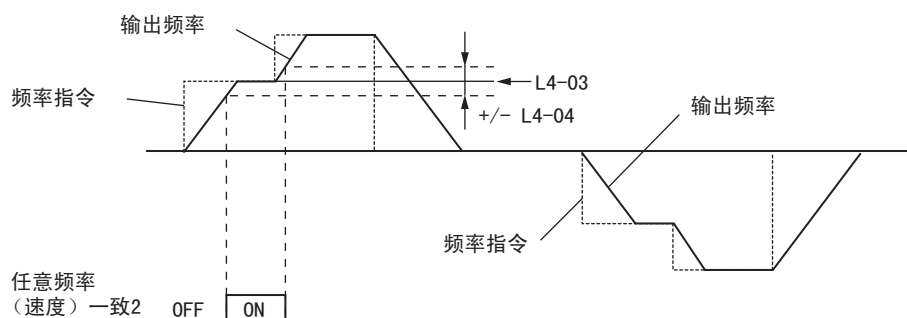


图 5.58 任意频率 (速度) 一致 2 的示例 (L4-03 为正时)

检出幅度的设定详情请参照“L4-03/L4-04 频率检出值 (+/- 单侧检出) / 检出幅度 (+/- 单侧检出)”(204页)。

15: 频率 (FOUT) 检出 3

输出频率低于“L4-03 (频率检出值 (+/-)) + L4-04 (频率检出幅度 (+/- 单侧检出)) 设定的迟滞”时, 该输出端子将闭合。L4-03 设定的检出值为带符号的值, 因此具有特定的检出方向。

输出状态	内容
开	输出频率超过 L4-03 + L4-04
闭	输出频率低于 L4-03 或者未超过 L4-03 + L4-04

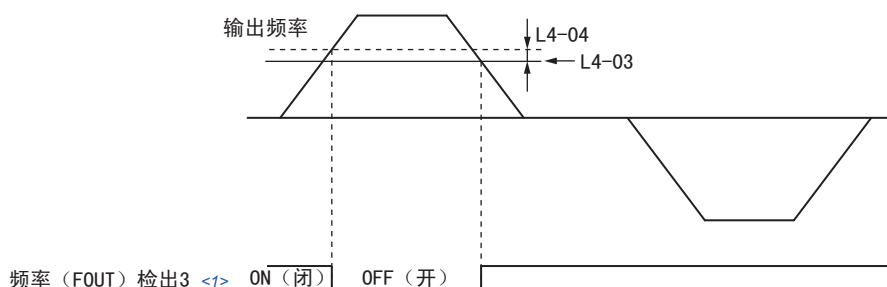


图 5.59 频率 (FOUT) 检出 3 的示例 (L4-03 为正时)

<1> 将 L4-07 (频率检出条件) 设定为 1 (常时检出) 时的时序图。L4-07 的出厂设定为 0 (运行中检出)。L4-07=0 时, 变频器输出切断中的输出端子为 OFF (打开)。

检出幅度的设定详情请参照“L4-03/L4-04 频率检出值 (+/- 单侧检出) / 检出幅度 (+/- 单侧检出)”(204页)。

16: 频率 (FOUT) 检出 4

输出频率超过 L4-03 (频率检出值) 的设定值时, 该输出端子将闭合。如果输出频率低于“L4-03 - L4-04 中设定的迟滞”值, 则该输出端子将断开。L4-03 设定的检出值为带符号的值, 因此具有特定的检出方向。

输出状态	内容
开	输出频率低于“L4-03 - L4-04”或未超过 L4-03
闭	输出频率超过 L4-03

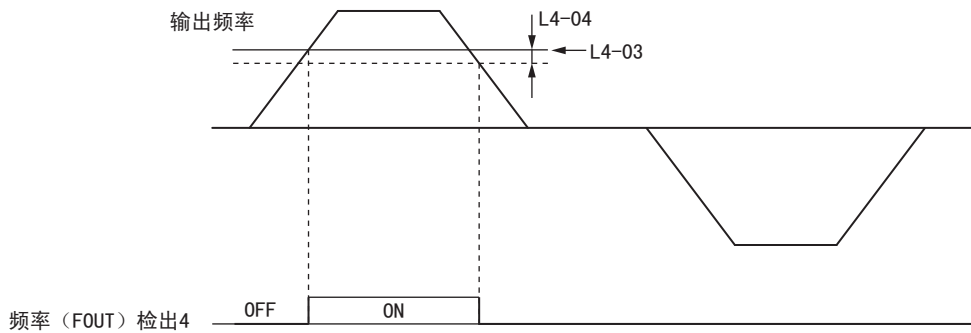


图 5.60 频率 (FOUT) 检出 4 的示例 (L4-03 为正时)

检出幅度的设定详情请参照“L4-03/L4-04 频率检出值 (+/- 单侧检出) / 检出幅度 (+/- 单侧检出)” (204 页)。

1A: 反转中

使电机按反转方向旋转时，输出端子闭合。

输出状态	内容
开	电机正转运行中或停止中
闭	电机反转运行中

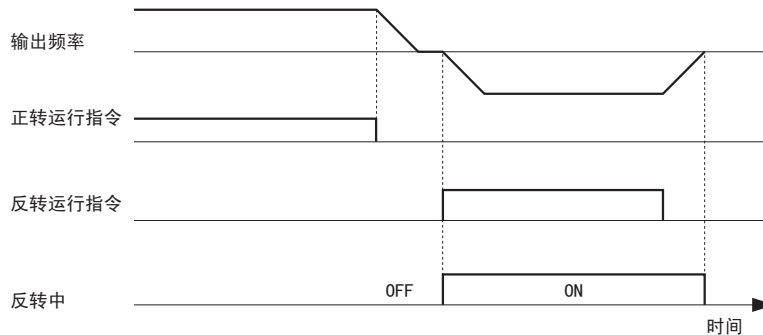


图 5.61 反转中输出时序图

1B: 基极封锁中 (常闭接点)

变频器处于基极封锁状态时输出端子断开。在基极封锁中，变频器的输出晶体管将不再进行开关切换，也不输出电压。

输出状态	内容
开	基极封锁中
闭	变频器未处于基极封锁状态

1C: 电机选择 (电机 2 选择中)

在显示电机 1 和电机 2 的选择状态时使用该输出端子。电机切换的详情请参照“16: 电机切换指令 (电机 2 选择)” (169 页)。

输出状态	内容
开	第 1 电机选择中
闭	第 2 电机选择中

1E: 故障重试中

如果故障重试有效，则该输出闭合。在故障排除、变频器正常重起前，将一直保持闭合状态。或在达到 L5-01 中设定的故障重试次数前，保持闭合状态。关于故障重试的详细内容，请参照“L5 故障重试” (206 页)。

1F: 电机过载 oL1 (含 oH3) 预警

电机过载保护功能的电子热继电器值达到检出值的 90% 或以上时，端子将闭合。详细内容请参照“L1-01 电机保护功能选择” (190 页)。

20: 散热片过热预警 oH 预警

变频器的散热片温度达到 L8-02 (散热片过热 (oH) 预警检出值) 设定的值时闭合。散热片过热检出的详情请参照“L8-02 散热片过热 (oH) 预警检出值” (210 页)。

22: 机械老化检出（常开接点）

检出机械老化时闭合。详细内容请参照“机械老化检出”（208页）。

2F: 维护时期

到了由 IGBT 累积运行时间决定的更换时期、由冷却风扇累积工作时间决定的更换时期、电容器的更换时期、冲击电流防止继电器的更换时期时，输出端子闭合。

30: 转矩极限（电流限制）中

转矩指令达到参数 L7-□□ 或模拟量输入设定的转矩极限时，输出端子闭合。该设定仅在无 PG 矢量控制（A1-02 = 2）时有效。详细内容请参照“L7-01/L7-02/L7-03/L7-04 转矩极限”（209页）。

37: 频率输出中

变频器输出频率时输出端子闭合。

输出状态	内容
开	变频器不输出频率（处于停止中、基极封锁中、直流制动（初期励磁）中、或短路制动中的任意一种状态）
闭	变频器输出频率

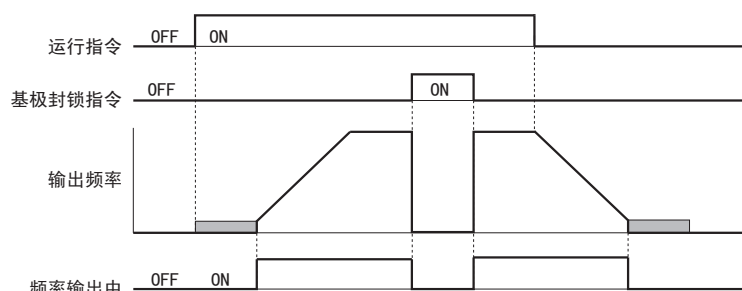


图 5.62 频率输出中的时序图

38: Drive Enable 中

该输出反映了多功能接点输入的 Drive Enable 指令（H1-□□ = 6A）的状态。Drive Enable 输入闭合时，该输出也闭合。

39: 累计电能脉冲输出

输出用来显示累计电能的脉冲。详细内容请参照“H2-06 累计电能脉冲输出单位选择”（182页）。

3C: 运行模式

输出端子在 LOCAL 模式时闭合，REMOTE 模式时断开。

输出状态	内容
开	REMOTE: 运行指令权 / 频率指令权在 b1-01、b1-02 或 b1-15、b1-16 选择的外部指令
闭	LOCAL: 运行指令权 / 频率指令权 LED 操作器（或 LCD 操作器）

3D: 速度搜索中

速度搜索中输出端子闭合。速度搜索的详细内容请参照“b3 速度搜索”（117页）。

3E: PID 反馈故障（丧失中）

检出 PID 反馈故障时输出端子闭合。

如果 PID 反馈值低于 b5-13 设定值的状态持续时间超过 b5-14 的设定时间，则被视为故障。详细内容请参照“PID 反馈丧失检出”（128页）。

3F: PID 反馈故障（超值中）

检出 PID 反馈故障时输出端子闭合。

如果 PID 反馈值高于 b5-36 设定值的状态持续时间超过 b5-37 的设定时间，则被视为故障。详细内容请参照“PID 反馈丧失检出”（128页）。

4A: 瞬时停电时减速运行（KEB）动作中

执行 KEB 功能中输出端子闭合。详细内容请参照“KEB 功能”（195页）。

4B: 短路制动中

短路制动中输出端子闭合。

4C: 紧急停止中

紧急停止时输出端子闭合。详细内容请参照“C1-09 紧急停止时间”（135 页）。

4D: oH 预警累计时间超时

检出散热片过热（oH）预警时，变频器将降低频率而继续运行。（L8-03 = 4 时）即使变频器重复降低频率 10 个循环预警也不消失时，所设定的输出端子将闭合。详细内容请参照“L8-03 散热片过热（oH）预警动作选择”（210 页）。

4E: rr 中（内置制动晶体管故障中）

变频器内置制动晶体管过热，检出故障时，输出端子闭合。

4F: rH 中（安装型制动电阻器过热中）

减速时间短，电机再生能量大时，会造成制动电阻器过热。制动电阻器为过热状态、检出故障时，输出端子闭合。

90 ~ 92: DriveWorksEZ 数字式输出 1 ~ 3

这是在 DriveWorksEZ 中使用的数字式输出设定参数。通常无需设定。

100 ~ 192: 0 ~ 92 的取反输出

取反输出所选择的多功能接点输出的功能。通过 1□□ 的后 2 位来选择取反输出的功能。

例：108 = “8（基极封锁中）”的取反输出

14A = “4A（KEB 动作中）”的取反输出

■ H2-06 累计电能脉冲输出单位选择

设定在 H2-01 ~ H2-03 中选择了 39（累计电能脉冲输出）时的输出信号的单位。该输出通过 200ms 的脉冲信号被输入至累计电能表或 PLC 中。1 个脉冲以 H2-06 选择的 kWh 为单位被输出。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H2-06	累计电能脉冲输出单位选择	0: 单位 0.1kWh 1: 单位 1kWh 2: 单位 10kWh 3: 单位 100kWh 4: 单位 1000kWh	0

◆ H3 多功能模拟量输入

本变频器具有 2 个多功能模拟量输入端子（A1、A2）。通过将设定值 0 ~ 31 分配给 H3-02（多功能模拟量输入（电压）端子 A1 功能选择）及 H3-10（多功能模拟量输入端子 A2 功能选择），可使其具有一定的功能。

■ H3-01 多功能模拟量输入（电压）端子 A1 信号电平选择

设定输入至多功能模拟量输入端子 A1 的信号电平。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H3-01	多功能模拟量输入（电压）端子 A1 信号电平选择	0、1	0

0: 0 ~ +10V（有 0 极限）

输入 DC0 ~ +10V 的信号。负值信号为 0V。（0 极限）

（例）如果在 A1 端子中输入频率指令、将多功能模拟量输入（电压）端子 A1 输入偏置（H3-04）设定为 -100%，当模拟量输入为 5 ~ 10V 的信号时，可在 0 ~ 100% 的范围内设定频率指令。当输入至 A1 端子中的模拟量输入值为 0 ~ 5V 时，频率指令为 0Hz。

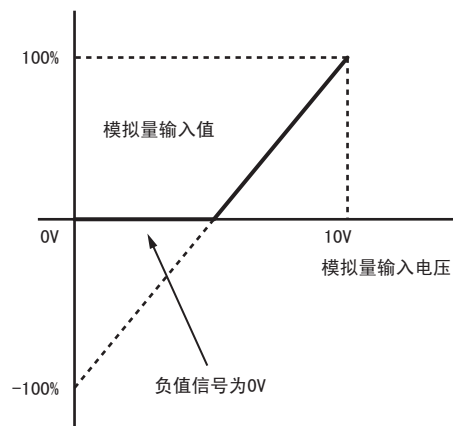


图 5.63 有 0 极限的模拟量输入（偏置设定 -100%）

1: 0 ~ +10V (无 0 极限)

输入 DC0 ~ +10V 的信号。直接输入负值信号。

(例) 如果在 A1 端子中输入频率指令、将多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 输入偏置 (H3-04) 设定为 -100%，当模拟量输入为 5 ~ 10V 的信号时，可在 0 ~ 100% 的范围内设定频率指令。当输入至 A1 端子中的模拟量输入值为 0 ~ 5V 时，可在 -100 ~ 0% 的范围内设定频率指令。输入信号为负值时，电机反转运行。

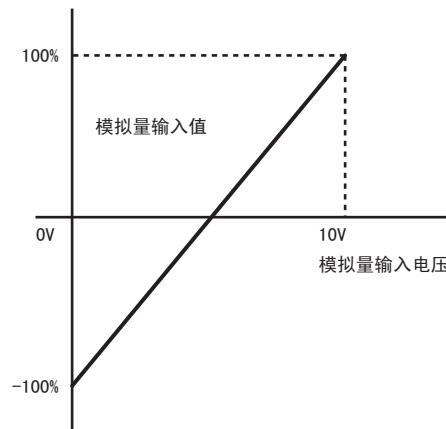


图 5.64 无 0 极限的模拟量输入 (偏置设定 -100%)

■ H3-02 多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 功能选择

设定分配给端子 A1 的功能。详细内容请参照“多功能模拟量输入的设置值”(185 页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H3-02	多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 功能选择	0 ~ 41	0

(注) 不使用端子或作为直通模式使用时，请务必设定“F”。

■ H3-03/H3-04 多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 输入增益 / 偏置

H3-03 用来设定输入至端子 A1 中的模拟量信号的增益。以 % 为单位设定输入 10V 时分配给端子 A1 的功能的指令量。

H3-04 用来设定输入至端子 A1 中的模拟量信号的偏置。以 % 为单位设定输入 0V 时分配给端子 A1 的功能的指令量。可根据 H3-03 和 H3-04 的设定，调整端子 A1 的模拟量输入特性。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H3-03	多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 输入增益	-999.9 ~ 999.9%	100.0%
H3-04	多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 输入偏置	-999.9 ~ 999.9%	0.0%

出厂设定

出厂设定时的模拟量输入功能在 0 ~ 10V 输入时的频率指令范围为 0 ~ 100%。(增益 = 100%，偏置 = 0%)

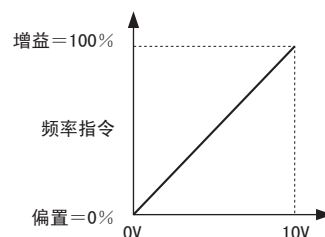


图 5.65 模拟量输入端子 A1 的特点 (出厂设定)

设定示例

- 增益 = 200%，将端子 A1 作为频率指令输入端子使用时
输入 DC10V 时，频率指令为 200%。输入 DC5V 时，频率指令为 100%。
此时，由于变频器的输出受到 E1-04 (最高输出频率) 的限制，5V 或以上为频率指令 100%。

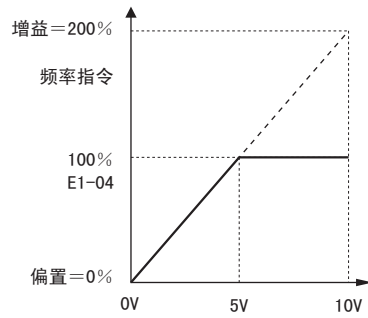


图 5.66 调整了模拟量输入的增益设定时的频率指令

- 偏置 = -25%，将端子 A1 作为频率指令输入端子使用时
输入 DC 0V 时，频率指令为 -25%。
H3-01 = 0 时，如果输入 0 ~ 2.5V，则最低频率指令为 0%。输入 2.5 ~ 10V 时，频率指令为 0 ~ 100%。
H3-01 = 1 时，如果输入 0 ~ 2.5V，则电机将反转运行。

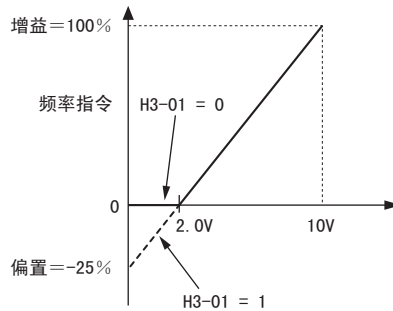


图 5.67 设定了负值偏置时的频率指令

- 增益 = 0%，偏置 = 100%，将端子 A1 作为频率指令输入端子使用时
该设定为逆变性（指令值增大时，输出频率反而降低）频率指令。最低模拟量输入值（DC0V）为 100% 的频率指令。最大模拟量输入值（DC10V）为 0% 的频率指令。

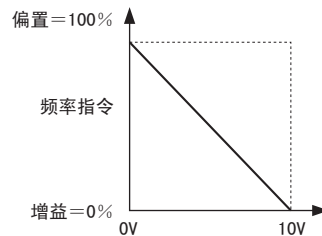


图 5.68 调整了逆变性场合的增益和偏置时的输出频率

■ H3-09 多功能模拟量输入（电流 / 电压）端子 A2 信号电平选择

设定输入至多功能模拟量输入端子 A2 中的信号电平。请用变频器的拨动开关 S1 进行电流输入和电压输入切换。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H3-09	多功能模拟量输入（电流 / 电压）端子 A2 信号电平选择	0 ~ 3	2

0: 0 ~ +10V（有 0 极限）

输入 DC 0 ~ 10V 的信号。负值信号为 0V。详情请参照 H3-01 的设定值 0 的有关说明。

1: 0 ~ +10V（无 0 极限）

输入 DC 0 ~ 10V 的信号。直接输入负值信号。详情请参照 H3-01 的设定值 1 的有关说明。

2: 电流输入（4 ~ 20mA）

输入 4 ~ 20mA 的信号。通过增益和偏置的调整，变为负值的信号为 0mA。（与设定值 0 相同）

3: 电流输入（0 ~ 20mA）

输入 0 ~ 20mA 的信号。通过增益和偏置的调整，变为负值的信号为 0mA。（与设定值 0 相同）

■ H3-10 多功能模拟量输入（电流 / 电压）端子 A2 功能选择

设定分配给端子 A2 的功能。详细内容请参照“多功能模拟量输入的设置值”（185 页）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H3-10	多功能模拟量输入（电流 / 电压）端子 A2 功能选择	0 ~ 31	0

■ H3-11/H3-12 多功能模拟量输入端子 A2 输入增益 / 偏置

H3-11 用来设定输入至端子 A2 中的模拟量信号的增益。以 % 为单位设定输入 10V 或 20mA 时分配给端子 A2 的功能的指令量。

H3-12 用来设定输入至端子 A2 中的模拟量信号的偏置。以 % 为单位设定输入 0V、4mA 或 0mA 时分配给端子 A2 的功能的指令量。

可根据 H3-11 和 H3-12 的设定，调整端子 A2 的模拟量输入特性。（与端子 A1 和 H3-03/H3-04 的关系相同。）

No.	名称	设定范围	出厂设定
H3-11	多功能模拟量输入端子 A2 输入增益	-999.9 ~ 999.9%	100.0%
H3-12	多功能模拟量输入端子 A2 输入偏置	-999.9 ~ 999.9%	0.0%

■ H3-13 模拟量输入的滤波时间常数

设定多功能模拟量输入端子 A1、A2 的一次延迟滤波时间常数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H3-13	模拟量输入的滤波时间常数	0.00 ~ 2.00	0.03s

模拟量输入的滤波时间常数可有效防止因模拟量信号中的干扰而导致变频器运行不稳定的情况。如果将滤波时间常数设定得较长，则变频器将相应地稳定运行，但对于模拟量输入信号突然变化的响应性将变差。

■ 多功能模拟量输入的设置值

根据 H3-02（多功能模拟量输入端子 A1 功能选择）和 H3-10（多功能模拟量输入端子 A2 功能选择）的设置值，可使其具有一定的功能。以下对各种功能进行说明。

（注）下表所示的模拟量输入功能的比例，均可通过增益和偏置的设定进行调整。将模拟量输入功能分配给端子并进行调整时，请设定适当的增益值和偏置值。

设定值	功能	页码	设定值	功能	页码
0	主速频率指令 （重复设定时叠算）	185	10	正侧转矩极限	186
1	频率增益	185	11	负侧转矩极限	186
2	辅助频率指令	185	12	再生范围转矩极限	186
4	输出电压偏置	186	15	正 / 负两侧转矩极限	186
7	过转矩 / 转矩不足检出值	186	16	PID 差动反馈	186
B	PID 反馈	186	30	DriveWorksEZ 用模拟量输入 1	186
C	PID 目标值	186	31	DriveWorksEZ 用模拟量输入 2	186
E	电机温度输入（PTC 输入）	186	41 <1>	输出电压增益	186
F	预约范围（请在不使用端子或作为直通模式使用时进行设定。）	186	-	-	-

<1> 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

0: 主速频率指令（重复设定时叠算）

该功能中设定的端子的模拟量输入值将被叠算至模拟量频率指令中。还可在仅从 1 个模拟量输入端子输入频率指令时进行设定。

无论是端子 A1 还是 A2，在出厂设定时均为该设定值。如果同时使用输入端子 A1 和 A2，则频率指令值为 2 个输入值的总和。

（例）从端子 A1 输入的频率指令为 50% 时，如果在输入端子 A2 中设定 20% 的偏置量，则频率指令为最高输出频率的 70%。

1: 频率增益

该功能中设定的模拟量输入值与模拟量频率指令值相乘。

（例）从端子 A1 输入的频率指令为 80% 时，如果在输入端子 A2 中设定 50% 的增益，则频率指令为最高输出频率的 40%。

2: 辅助频率指令

选择多段速运行时，端子的模拟量输入变为辅助（第 2 段速）频率指令。详细内容请参照“多段速运行的设定方法”（144 页）。

4: 输出电压偏置

输出电压偏置以电压等级基准（200V 级为 200V，400V 级为 400V）为 100% 来增加 V/f 特性的输出电压。仅在 V/f 控制模式下可设定。

7: 过转矩 / 转矩不足检出值

使用模拟量输入，设定过转矩、转矩不足检出值。请将该功能和 L6-01（过转矩 / 转矩不足检出动作选择 1）组合使用。另外，该功能为 L6-02（过转矩 / 转矩不足检出值 1）的替代功能。无 PG 矢量控制时，电机额定转矩为 100%。V/f 控制或 PM 用无 PG 矢量控制时，变频器额定电流为 100%。详细内容请参照“L6 过转矩 / 转矩不足检出”（207 页）。

B: PID 反馈

分配了该功能的输入为 PID 反馈值。使用该功能时，请将 b5-01（PID 控制的选择）设定为有效。详细内容请参照“PID 反馈值的输入方法”（124 页）。

C: PID 目标值

分配了该功能的输入为 PID 目标值。此时，用 b1-01（频率指令选择 1）设定的频率指令无效。使用该功能时，请将 b5-01（PID 控制的选择）设定为有效。详细内容请参照“PID 反馈值的输入方法”（124 页）。

E: 电机温度输入（PTC 输入）

作为变频器 oL1（电机过载）故障检出功能的补充或替代功能，可以使用 PTC 热敏电阻来保护电机以免受到热的影响。详细内容请参照“使用了 PTC 输入的电机保护”（192 页）。

F: 预约范围

请将不使用的模拟量输入端子设定为 F。设定为 F 时，即使输入信号到达端子，变频器也不会动作，但经由通信选购卡或 MEMOBUS 通信，可从 PLC 中读取输入信号值。当（直通模式）PLC 的模拟量输入点数不够时，可使用变频器的模拟量输入端子，以便读取外部传感器的数值。

10/11/12/15: 正侧 / 负侧 / 再生范围 / 正负两侧转矩极限

根据该设定，可使用模拟量输入来设定转矩极限。转矩极限既可应用于所有条件（设定值 = 15），也可根据运行条件分别应用于 4 个象限。将转矩极限应用于各象限时的示例如图 5.69 所示。最低值被用作转矩极限。以电机额定转矩为 100%，以 % 为单位设定该值。关于转矩极限的功能，请参照“L7 转矩极限”（209 页）。

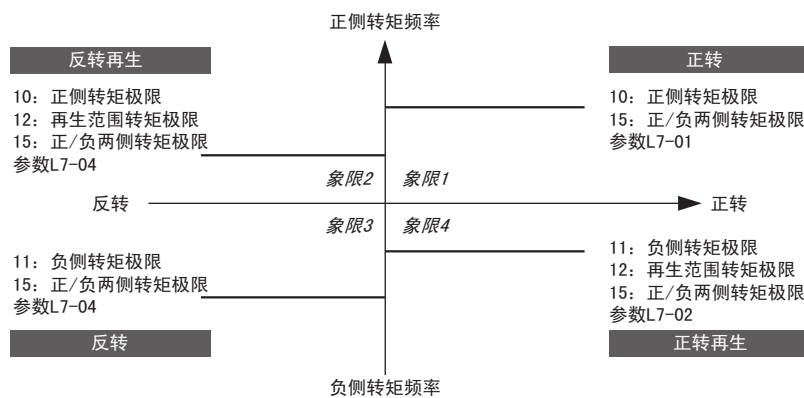


图 5.69 模拟量输入的转矩极限

16: PID 差动反馈

根据该设定，PID 控制器将被设定为差动反馈。算出 PID 反馈输入值和差动反馈输入值的差，根据该结果来计算 PID 输入。详细内容请参照“PID 反馈值的输入方法”（124 页）。

30/31: DriveWorksEZ 用模拟量输入 1/2

这是在 DriveWorksEZ 中使用的模拟量输入设定参数。通常无需设定。

41: 输出电压增益

将来自多功能模拟量输入端子的输入或 MEMOBUS 指令数据的值与 V/f 的电压指令相乘，可改变变频器的输出电压。另外，为了防止电压指令的急剧变化，在内部以 0.3s 的时间进行增益变化。

（注）将 H3-□□（多功能模拟量输入端子）设定为 41（输出电压增益）时，MEMOBUS 指令数据无效。

■ H3-14 模拟量输入端子有效 / 无效选择

从被分配了 H1-□□（多功能接点输入）= C（多功能模拟量输入选择）的端子中，选择有效对象端子。对象外端子即使有信号输入也不会动作。

（注）适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H3-14	模拟量输入端子有效 / 无效选择	1、2、7	7

1: 仅端子 A1 有效

2: 仅端子 A2 有效

7: 全部有效

■ H3-16/H3-17 多功能模拟量输入端子 A1/A2 偏置

为进行多功能模拟量输入的零调整而设定偏置量。

向模拟量输入端子 A1 中输入 0V，调节 H3-16（端子 A1 偏置），以使 U1-13（端子 A1 输入电压）的显示为 0.0%。同样，向模拟量输入端子 A2 中输入 0V，调节 H3-17（端子 A2 偏置），以使 U1-14（端子 A2 输入电压）的显示为 0.0%。

（注）适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H3-16	多功能模拟量输入端子 A1 偏置	-500 ~ 500	0
H3-17	多功能模拟量输入端子 A2 偏置	-500 ~ 500	0

◆ H4 多功能模拟量输出

这是在多功能模拟量输出端子 AM 中分配功能的参数，目的在于监视变频器的状态。

■ H4-01 多功能模拟量输出 1 端子 AM 监视选择

设定要从多功能模拟量输出端子 AM 输出的监视项目的编号。请设定参数 U□-□□ 的 □-□□ 部分。监视一览表请参照“U: 监视”（341 页）。在“多功能模拟量输出时的输出信号值”一栏中，显示是否能以模拟量输出的形式选择监视参数。

例：监视 U1-03（输出电流）时，设定为“103”。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H4-01	多功能模拟量输出 1 端子 AM 监视选择	000 ~ 999	102

不使用端子时，或作为直通模式使用时，请设定为“000”或“031”。进行该设定后，可从 PLC 经由 MEMOBUS 或通信选购卡来设定端子 AM 的输出值。

■ H4-02/H4-03 多功能模拟量输出 1 端子 AM 输出增益 / 偏置

H4-02 以 % 为单位设定监视输出值为 100% 时的电压值。

H4-03 用来设定叠算至监视输出中的电压。

H4-02 和 H4-03 均以 10V 为 100% 进行设定。端子 AM 的最低输出电压为 0V，最大输出电压为 10V。图 5.70 以下对增益和偏置的工作原理进行说明。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H4-02	多功能模拟量输出 1 端子 AM 输出增益	-999.9 ~ 999.9%	100.0%
H4-03	多功能模拟量输出 1 端子 AM 输出偏置	-999.9 ~ 999.9%	0.0%

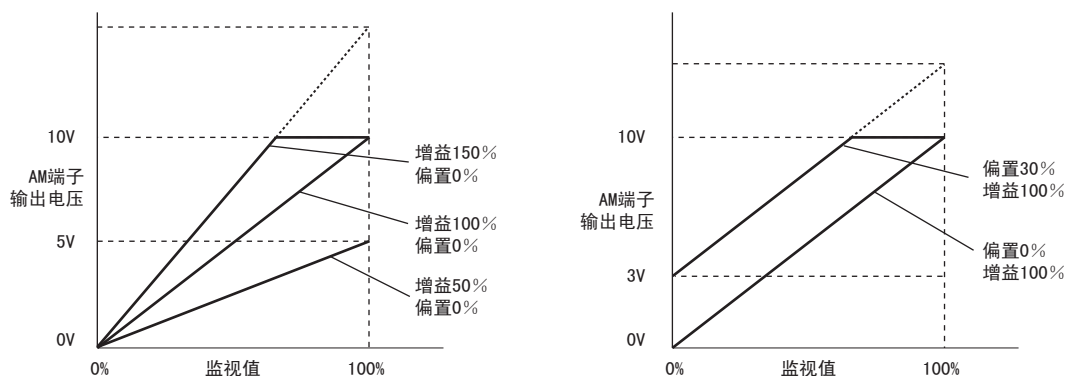


图 5.70 模拟量输出的增益 / 偏置设定

通过 LED 操作器等确认 H4-02 的设定时，端子 AM 将根据增益和偏置的设定，输出监视值为 100% 时的电压。确认 H4-03 的设定时，端子 AM 将根据增益和偏置的设定，输出监视值为 0% 时的电压。

◆ H5 MEMOBUS 通信

通过变频器内置的 RS422/485 端口（端子 R+、R-、S+、S-），使用 MEMOBUS 通信协议，可与可编程控制器（PLC）进行串行通信。

H5-□□ 参数用于通过 MEMOBUS 通信时的变频器设定。详细内容请参照“MEMOBUS 通信”（361 页）。

◆ H6 脉冲序列输入输出

可将最大 32kHz 的单端方式的脉冲序列信号输入至脉冲序列输入端子 RP 中。该脉冲序列信号可在频率指令、PID 功能及 V/f 控制模式下作为电机的速度反馈来使用。

脉冲序列监视输出端子 MP（可用于共发射极模式 / 共集电极模式）可通过最大 32kHz 的脉冲序列信号来输出变频器的监视值。

请使用 H6-□□ 对脉冲序列输入端子 RP 和脉冲序列输出端子 MP 的比例和功能进行设定。

■ H6-01 脉冲序列输入功能选择

在 H6-01 中选择脉冲序列输入端子 RP 的功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H6-01	脉冲序列输入功能选择	0 ~ 3	0

0: 频率指令

频率指令权被设定在脉冲序列输入（b1-01 = 4 或 b1-15 = 4）时，变频器将根据该设定，通过端子 RP 输入频率指令。

1: PID 反馈值

根据该设定，PID 控制的反馈值将通过脉冲信号被发送至端子 RP。关于 PID 控制，请参照“b5 PID 控制”（123 页）。

2: PID 目标值

根据该设定，PID 控制的目标值将通过脉冲信号被发送至端子 RP。关于 PID 控制，请参照“b5 PID 控制”（123 页）。

3: 简易带 PG V/f 控制模式时的电机速度（仅在 V/f 控制模式下且选择了电机 1 时有效）

将 V/f 控制模式时的简易 PG 反馈设为有效。利用该功能，变频器将通过脉冲序列信号读取电机速度，以此提高速度控制的精度。但该速度反馈为单端方式，需要检出电机的旋转方向时，应使用其它信号。关于简易带 PG V/f 控制模式，请参照“C5 速度控制（ASR: Automatic Speed Regulator）”（140 页）。

■ H6-02 脉冲序列输入比例

以通过 H6-01 选择的信号脉冲数为 100%，设定脉冲序列输入端子 RP 的脉冲频率。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H6-02	脉冲序列输入比例	<1>	1440Hz

<1> 设定范围因变频器的软件版本而异。
1016 或更高版本：100 ~ 32000Hz
1015 或更低版本：1000 ~ 32000Hz

■ H6-03 脉冲序列输入增益

对于利用 H6-01 选择的信号，设定当以 H6-02 设定的脉冲频率被输入至端子 RP 时的增益（脉冲序列输入量）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H6-03	脉冲序列输入增益	0.0 ~ 100.0%	100.0%

■ H6-04 脉冲序列输入偏置

对于利用 H6-01 选择的信号，设定向端子 RP 输入 0Hz 脉冲频率时的偏置。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H6-04	脉冲序列输入偏置	-100.0 ~ 100.0%	0.0%

■ H6-05 脉冲序列输入滤波时间

通过 H6-05，以秒为单位设定脉冲序列输入滤波时间常数。

脉冲序列输入的滤波时间可有效防止因脉冲序列信号中的干扰而导致变频器动作不稳定的情况。滤波时间设定得越长动作越稳定，但响应性会变差。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H6-05	脉冲序列输入滤波时间	0.00 ~ 2.00s	0.10s

■ H6-06 脉冲序列监视选择

通过 H6-06，选择脉冲序列监视输出端子 MP 的功能（监视 U□-□□ 的 □-□□ 部分）。详细内容请参照“U: 监视”（341 页）。可选择的监视如下表所示。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H6-06	脉冲序列监视选择	000 <1>、031 <1>、101、102、105、116、501、502、801 ~ 809	102

<1> 端子未被使用或作为直通模式使用时，请进行该设定。

■ H6-07 脉冲序列监视比例

设定监视为 100% 时的输出脉冲频率数。如果将 H6-06 设定为 102、将 H6-07 设定为 0，则脉冲序列输出与变频器的输出频率同步。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H6-07	脉冲序列监视比例	0 ~ 32000	1440Hz

■ H6-08 脉冲序列输入最低频率

以 0.1Hz 为单位设定脉冲序列输入的最低频率。

- 如果输入了设定频率以下的脉冲频率，则为 0.0Hz。
- H6-01 = 0、1、2、5 时有效。
- H6-01=3（简易带 PG V/f 控制模式）时，服从 F1-14（PG 断线检出时间）的设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H6-08	脉冲序列输入最低频率	0.1 ~ 1000.0	0.5Hz

5.8 L 保护功能

◆ L1 电机保护功能

■ L1-01 电机保护功能选择

变频器具有通过电子热继电器进行过载保护的功能。这是以输出电流、输出频率和电机的热特性等数据为基础，计算电机过载耐量的功能。如检出电机过载，则发生 oL1 故障。

请根据所使用的电机，将电机过载保护功能设定在 L1-01 中。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L1-01	电机保护功能选择	0 ~ 4、6 <1>	取决于 A1-02 的设定

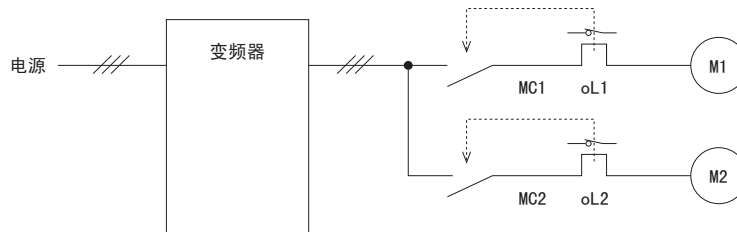
<1> 设定值 6 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

(注) 1. 电机保护功能有效 (L1-01 被设定为 0 以外) 时，可设定从多功能接点输出 oL1 预警。(H2-01 = 1F)。如果电机过载值超过 oL1 检出值的 90%，输出端子将闭合。

2. 当连接至变频器的电机为 1 台时，请将 L1-01 (电机保护功能选择) 设定为有效 (1 ~ 4、6)。此时无需外部热继电器。

0: 无效 (无电机过载保护)

无需电机保护或在 1 台变频器上连接多台电机时，请将电机保护功能设为无效。连接多台电机时，请如图 5.71 所示，在各电机上安装热继电器。



MC1、MC2...电磁接触器
oL1、oL2...热继电器

图 5.71 连接多台电机时的回路构成示例

重要：用 1 台变频器同时运行 2 台或以上电机时，不能通过电子热继电器对电机进行保护。请务必在选择 L1-01 = 0 (无效) 后，将热继电器装入各电机，分别制作保护各电机的回路。

1: 通用电机 (标准电机)

在通用电机 (标准电机) 运行时设定。由于为自冷构造，因此，容许负载将随着运行速度的降低而减小。在该设定下，电子热继电器的动作点将根据电机的容许负载特性而变化，对从低速到高速的所有电机进行过热保护。

容许负载	冷却能力	过载特性 (100% 的电机负载时)
	<p>商用电源运行的电机。</p> <p>用 60Hz 运行时最具冷却效果的电机构造。</p>	<p>在 60Hz 或以下进行连续运行时，检出 (电机过载)。变频器的故障接点输出，电机自由运行停止。</p>

2: 变频器专用电机（恒定转矩范围 1:10）

在运行变频器专用电机时进行该设定。该电机的负载为 100% 时，可进行 10% ~ 100% 的速度控制。以低于此的速度在负载为 100% 的状态下运行时，电机将过载。

容许负载	冷却能力	过载特性（100% 的电机负载时）
	<p>即使在低速下（约 6Hz）运行也具有冷却效果的电机构造。</p>	<p>以 6Hz ~ 60Hz 进行连续运行。</p>

3: 矢量专用电机（恒定转矩范围 1:100）

在运行矢量专用电机时进行该设定。该电机的负载为 100% 时，可进行 1% ~ 100% 的速度控制。以低于此的速度在负载为 100% 的状态下运行时，电机将过载。

容许负载	冷却能力	过载特性（100% 的电机负载时）
	<p>即使在超低速下（约 0.6Hz）运行也具有冷却效果的电机构造。</p>	<p>以 0.6Hz ~ 60Hz 进行连续运行。</p>

4: 递减转矩用 PM 电机

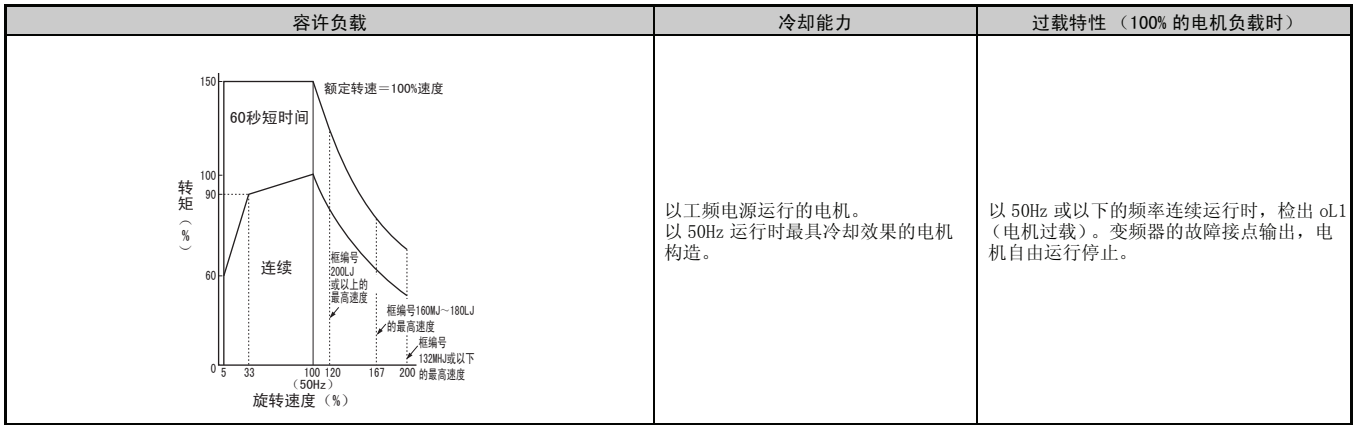
在运行递减转矩用 PM 电机时进行该设定。因为电机为自冷构造，所以容许负载将随运行速度的降低而减小。在该设定下，电子热继电器的动作点将根据电机的容许负载特性而变化，对从低速到高速的所有电机进行过热保护。

容许负载	冷却能力	过载特性（100% 的电机负载时）
	<p>以基本转速运行时，电机构造具有能确保 100% 转矩的冷却效果。</p>	<p>如果在基本转速以下进行 100% 或以上转矩的连续运行，则将检出电机过载保护 1 (oL1)。此时，变频器将输出故障接点，电机自由运行停止。</p>

参数的详细内容

6: 通用电机（50Hz 用）

在 50Hz 的通用电机（标准电机）运行时设定。由于为自冷构造，因此，容许负载将随着运行速度的降低而减小。在该设定下，电子热继电器的动作点将根据电机的容许负载特性而变化，对从低速到高速的所有电机进行过热保护。



■ L1-02 电机保护动作时间

通常无需变更。设定电机过载保护功能中电子热继电器的动作时间。

从负载量为 100% 连续运行至达到 150% 时，如果明确知道电机的过载耐量则请设定与电机匹配的热启动时的过载耐量保护时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L1-02	电机保护动作时间	0.1 ~ 5.0min	1.0min

出厂设定为 150% 过负载状态持续 1 分钟后过负载保护动作。（前提条件为从 100% 连续运行到发生过负载的热启动的场合。）

电子热继电器的保护动作时间示例如下图所示。电机过载保护功能在该冷启动和热启动之间的范围内动作。

（L1-02 = 1 分，60Hz 运行，通用电机）

- 冷启动：电机从停止状态（常温）开始运行后，很快变成过载状态时的电机保护动作时间特性。
- 热启动：电机从以小于额定电流持续运行的状态变成过载状态时的电机保护动作时间特性。

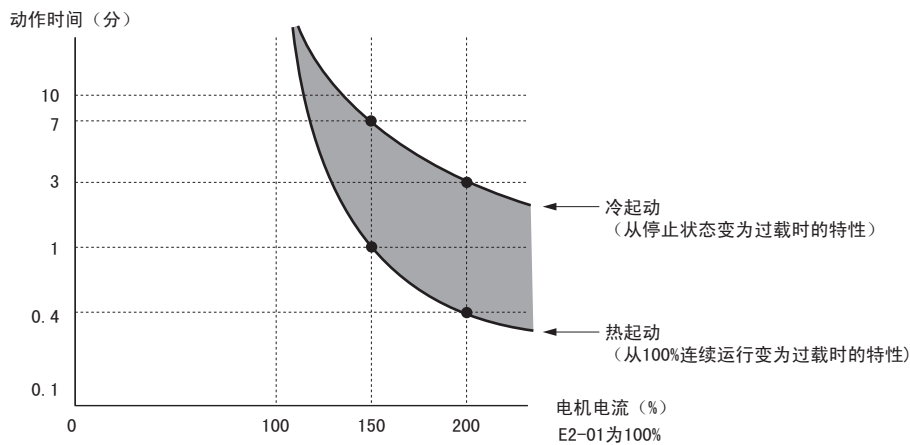


图 5.72 通用电机额定输出频率时的保护动作时间

■ 使用了 PTC 输入的电机保护

可将电机定子线圈内嵌入的 PTC 热敏电阻输入连接到变频器的模拟量输入中。根据该输入，可进行电机的过热保护。

如果超过了电机过载警报值，则 LED 操作器上将闪烁显示 $\alpha H3$ （电机过热警报（PTC 输入）），电机继续运行。（L1-03 = 3 时）如果过载警报检出值超过了故障检出值，则 LED 操作器上将显示 $\alpha H4$ （电机过热故障（PTC 输入）），变频器切断输出，通过 L1-04 设定的停止方法使电机停止运行。

使用了 PTC 热敏电阻的回路示例如图 5.73 所示。将 PTC 输入连接至端子 A2 时，请将拨动开关 S1 置为 V 侧（电压模式）。

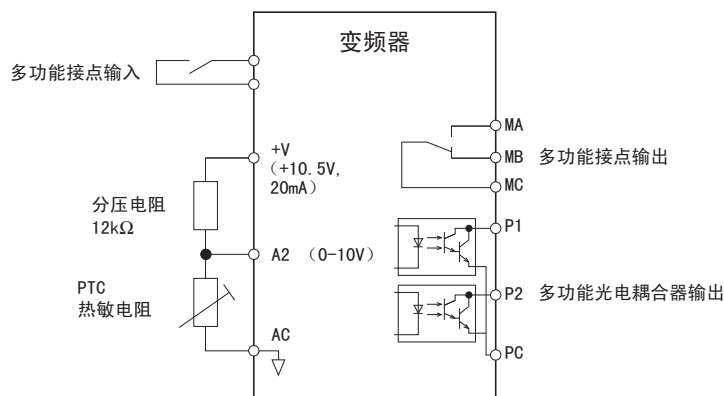


图 5.73 电机过热保护时的相互连接图（PTC 输入的连接）

电机每相的 PTC 热敏电阻须具备下述特性。普通电机受 3 个 PTC 热敏电阻的保护。

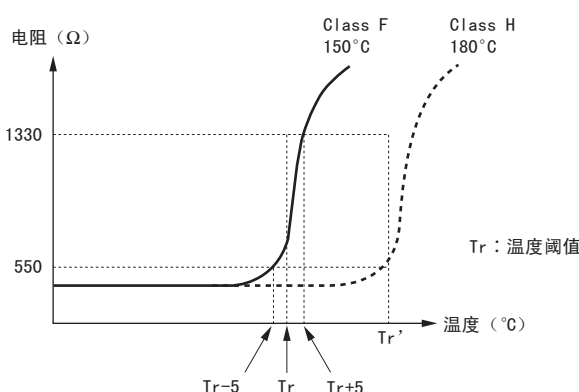


图 5.74 PTC 热敏电阻的温度-阻值特性

通过 L1-03/04/05，可设定使用了 PTC 输入的变频器过载保护。下面将按照顺序进行说明。

■ L1-03 电机过热时的警报动作选择（PTC 输入）

设定 PTC 输入信号到达电机过热警报值（PTC 输入值： $Tr-5^{\circ}\text{C}$ ）时的变频器动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L1-03	电机过热时的警报动作选择（PTC 输入）	0 ~ 3	3

0: 减速停止

以当时的有效减速时间减速停止。

1: 自由运行停止

变频器输出被切断，电机自由运行停止。

2: 紧急停止

以 C1-09（紧急停止时间）中设定的值紧急停止。

3: 继续运行

继续运行。LED 操作器中闪烁显示故障代码 oH3。

■ L1-04 电机过热动作选择（PTC 输入）

设定 PTC 输入信号到达电机过热故障值（PTC 输入值： $Tr+5^{\circ}\text{C}$ ）时的变频器动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L1-04	电机过热动作选择（PTC 输入）	0 ~ 2	1

0: 减速停止

以当时的有效减速时间减速停止。

1: 自由运行停止

变频器输出被切断，电机自由运行停止。

2: 紧急停止

以 C1-09（紧急停止时间）中设定的值紧急停止。

■ L1-05 电机温度输入滤波时间常数（PTC 输入）

在 PTC 输入中设定滤波时间常数。为防止错误检出电机过热故障而使用该参数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L1-05	电机温度输入滤波时间常数（PTC 输入）	0.00 ~ 10.00s	0.20s

■ L1-13 电子热继电器继续选择

选择在切断电源时是否保持（再次接通电源时继续计算电机过载）电子热继电器的当前值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L1-13	电子热继电器继续选择	0, 1	1

0: 电子热继电器不继续

1: 电子热继电器继续

■ L1-22 漏电流滤波时间常数 1

设定警报检出电流以及恒速运行中电机电流的滤波时间常数。因漏电流的影响而错误检出 oL1（电机过载）等警报时，或当电流监视值产生误差时，请增大设定值。

重要：设定值过大时，如果在过载状态下驱动电机，则检出警报所需的时间将会变长，有导致电机烧毁的危险。

- （注）1. 本参数在 C6-02=B 时显示。
2. 适用于软件版本为 1021 或版本更高的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L1-22	漏电流滤波时间常数 1	0.0 ~ 60.0s	20.0s

■ L1-23 漏电流滤波时间常数 2

设定加减速运行中监视电流的滤波时间常数。当加减速运行中监视电流值产生误差时，请增大设定值。

- （注）1. 增大设定值后，电流监视的启动也将变得平缓。请确认所使用的顺控没有问题。
2. 本参数在 C6-02=B 时显示。
3. 适用于软件版本为 1021 或版本更高的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L1-23	漏电流滤波时间常数 2	0.0 ~ 60.0s	1.0s

◆ L2 瞬时停电处理

■ L2-01 瞬时停电动作选择

如果在变频器运行中发生瞬时停电（主回路的直流电压低于 L2-05 的设定值），可在恢复供电时自动返回停电前的运行状态，继续运行。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L2-01	瞬时停电动作选择	0 ~ 2	0

0: 无效（出厂设定）

停电后经过 15ms 电源仍不恢复时，变频器将检出警报 Uv1（主回路欠电压），并停止电机运行。

1: 有效

瞬时停电后，如果电源在 L2-02 设定的时间内恢复，则通过速度搜索重新起动。如果瞬时停电时间超过 L2-02 的设定时间，则变频器将检出警报 Uv1（主回路欠电压），并切断输出。

2: CPU 动作中有效

如果在变频器内部 CPU 中保持电能的时间内恢复供电，变频器可重新起动。与设定为 L2-01 = 1 时相比，可应对更长时间的停电。即使在 KEB 功能有效时也可使用该设定。

- （注）1. L2-02（瞬时停电补偿时间）的设定值因变频器容量而变化。根据变频器的容量自动设定上限值。
2. 变频器容量为 200V 级 / 400V 级 0.4 ~ 7.5kW 时，如要设定较长的瞬时停电补偿时间，可通过增加外部选购卡“瞬时停电补偿装置”，将瞬时停电补偿时间最多延长 2 秒钟。
3. 将停电时的运行方法 L2-01 设定为 1 或 2 时，请务必确保即使是停电中电源回路和控制信号也为“ON”。
4. 如果将停电时的运行方法 L2-01 设定为 1 或 2，则停电处理中操作器上将闪烁显示 Uv（主回路欠电压）。不输出故障信号。

■ L2-02 瞬时停电补偿时间

发生 U_v 故障前，设定返回至停电前运行状态的时间。仅当 $L2-01 = 1$ 时有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L2-02	瞬时停电补偿时间	0.0 ~ 25.5	取决于 o2-04

■ L2-03 最小基极封锁（BB）时间

设定瞬时停电后恢复电源再起动时变频器的最小基极封锁时间。设定电机的残余电压消失的时间。停电后的速度搜索和直流制动开始时如果发生 oC（过电流）和 ov（主回路过电压），请增大设定值。当 $L2-03 > L2-02$ 时，从发生瞬时停电的时刻起，在经过 $L2-03$ 的设定时间后重新开始运行。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L2-03	最小基极封锁（BB）时间	0.1 ~ 5.0	取决于 o2-04

速度搜索和直流制动开始时如果发生 oC（过电流），请增大设定值。

■ L2-04 电压恢复时间

设定速度搜索中恢复变频器输出电压的时间。设定值为从 0 恢复到最大电压的时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L2-04	电压恢复时间	0.0 ~ 5.0	取决于 o2-04

■ L2-05 主回路欠电压（ U_v ）检出值

设定发生 U_{v1} （主回路欠电压）故障或 KEB 功能有效时的电压检出值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L2-05	主回路欠电压（ U_v ）检出值	150 ~ 210V <1>	190V <2>

<1> 为 200V 级变频器的值。当为 400V 级变频器时，为该值的 2 倍。

<2> 如果 E1-01 变更，则该值将被初始化。

通常无需变更。

将该检出值设定为低于出厂设定值时，请在变频器的输入电源侧增加 AC 电抗器（选购卡）。以防止变频器内部部件损坏。

■ KEB 功能

KEB（Kinetic Energy Backup）即一旦检测到停电，则即使电机迅速减速，然后利用其再生能量进行控制，以使主回路电压维持为恒定值的功能。即使在瞬时停电中，变频器也将继续运行，不会切断输出。恢复供电后，则迅速返回到停电前的运行状态。KEB 功能中有 2 种指令模式。

KEB 指令 1

在 KEB 指令 1 中，为保持主回路直流电压值，将按照 C1-09（紧急停止时间）或 L2-06（KEB 减速时间）所设定的减速时间减速。恢复供电时，将通过此时选择的加速时间或 L2-07（瞬时停电恢复后的加速时间）的加速时间，重新加速至频率指令值。

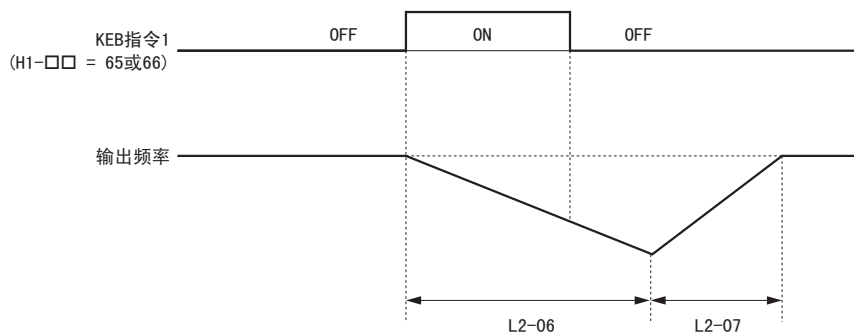


图 5.75 指令 1 的时序图

（注）在 $L2-06$ （KEB 减速时间）中设定 0.0 时，将通过 $C1-09$ （紧急停止时间）的减速时间减速。另外，在 $L2-07$ （瞬时停电恢复后的加速时间）中设定 0.0 时，将通过此时选择的加速时间重新加速。

在 KEB 动作时，如果要对多台电机进行同步减速，请选择该功能。

使用 KEB 指令 1 时，为防止过电压故障，需要安装制动电阻器。

KEB 指令 2

KEB 指令 2 通过计算旋转能量以使电机减速。

为了持续调整减速率，主回路直流电压将保持 L2-11 中设定的电压值。旋转能量可通过 L3-24 和 L3-25 的设定值进行计算。恢复供电时，通过此时所选择的加速时间重新加速至频率指令值。

KEB 功能的有效 / 无效

要将 KEB 功能设为有效时，请在 L2-01 中设定 1 或 2，并在多功能接点输入中设定 KEB 指令 1 (H1-□□ = 65、66) 或 KEB 指令 2 (H1-□□ = 7A、7B)。正在执行 KEB 功能时，设定在 KEB 指令中的多功能接点输入必须为有效。关于 KEB 指令的详情，请参照“65/66: KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 1 (常闭接点) / (常开接点)” (172 页) 和“7A/7B: KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 2 (常闭接点) / (常开接点)” (174 页)。

出现下述任意一种状态时，将自动执行 KEB 功能。

- 主回路直流电压低于 L2-05。
此时，在 KEB 功能被执行后，如果设定在 KEB 功能中的输入端子在 50ms 以内没有 ON，则变频器将判断为电力恢复，并试图重新启动电机。
- 设定为 KEB 指令 1 或 KEB 指令 2 的输入端子为 ON。
该输入端子通过安装于外部的欠电压检出继电器而变为有效。

出现下述任意一种状态时，KEB 功能的动作将终止。

- 设定为 KEB 指令 1 (或 KEB 指令 2) 的输入端子为 OFF。
- 虽然在主回路电压为欠电压的状态下执行了 KEB 功能，但设定在 KEB 功能中的输入端子在 50ms 以内没有 ON。

图 5.76 表示在停电时通过输入端子 S6 使 KEB 功能有效时的接线示例。

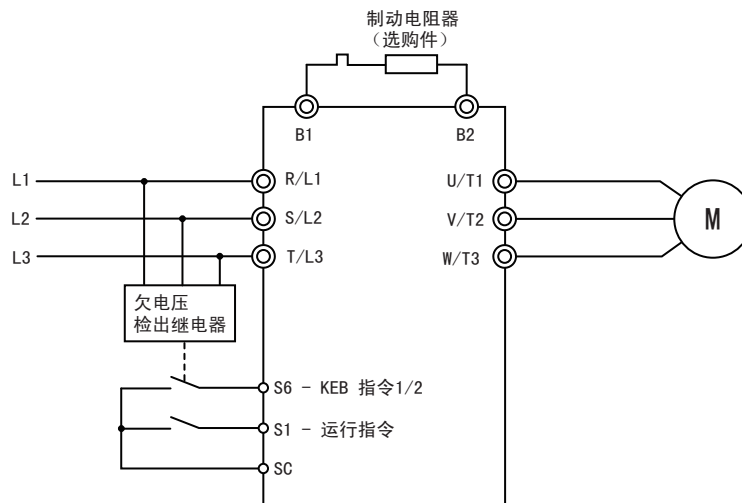


图 5.76 KEB 功能的接线示例

(注) 请确认瞬时停电时的运行指令是否保持有效。如果解除运行指令，则即使电源恢复，变频器也无法加速到用频率指令设定的速度。

调整 KEB 功能动作的参数

可通过以下参数调整 KEB 指令 1 的功能。

- L2-05 (主回路欠电压 (U_v) 检出值)
- L2-06 (KEB 减速时间)、C1-09 (紧急停止时间)
- L2-07 (瞬时停电恢复后的加速时间)
- L2-08 (KEB 开始时频率下降增益)

可通过以下参数调整 KEB 指令 2 的功能。

- L2-05 (主回路欠电压 (U_v) 检出值)
- L2-08 (KEB 开始时频率下降增益)
- L2-11 (KEB 时目标主回路直流电压)
- L3-20 (主回路电压调整增益)
执行 KEB 指令 2 时, 控制主回路直流电压, 设定保持了目标值的比例增益。
- L3-21 (加减速速率计算增益)
执行 KEB 指令 2 时, 通过计算加减速时间来设定使用的增益值。
- L3-24 (惯性换算的电机加速时间)
执行 KEB 指令 2 时, 在计算从机械系统反馈至主回路直流电压的再生能量时, 设定使用的数值。
- L3-25 (负载惯性比)
执行 KEB 指令 2 时, 在计算从机械系统反馈至主回路直流电压的再生能量时, 设定使用的数值。

■ L2-06 KEB 减速时间 (仅限 KEB 指令 1)

向多功能输入端子输入了 KEB 指令时, 设定从此时的输出频率减速至零速所需的时间。另外, 当在相同的减速时间内使以不同的速度运行的多台变频器减速至 0Hz 时, 可保持恒定的速度比。

L2-06 = 0.0s 时, 通过 C1-09 中设定的减速时间进行减速。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L2-06	KEB 减速时间	0.0 ~ 200.0s	0.0s

■ L2-07 瞬时停电恢复后的加速时间 (仅限 KEB 指令 1)

发生瞬时停电后, 设定从按照 KEB 功能减速的频率再次加速至设定频率 (停电前的运行频率) 时所需的加速时间。另外, 将多台变频器同时加速至各自停电前的频率时, 可保持恒定的速度比。

L2-07 = 0.0s 时, 加速至 C1-01 ~ C1-08 设定的频率。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L2-07	瞬时停电恢复后的加速时间	0.0 ~ 25.5s	0.0s

■ L2-08 KEB 开始时频率下降增益 (仅 KEB 指令 1)

如果执行 KEB 指令 1, 则为了使电机尽快回到再生状态而逐步降低输出频率。其下降幅度为通过下式计算出的值。以 % 为单位进行设定。

下降幅度 = KEB 动作前的滑差频率 × (L2-08/100) × 2

No.	名称	设定范围	出厂设定
L2-08	KEB 开始时频率下降增益	0 ~ 300%	100%

■ L2-11 KEB 时目标主回路直流电压 (仅限 KEB 指令 2)

设定 KEB 指令 2 动作时的主回路直流电压的目标值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L2-11	KEB 时目标主回路直流电压	150 ~ 400V <1>	(E1-01 × 1.22) V

<1> 为 200V 级变频器的值。当为 400V 级变频器时, 为该值的 2 倍。

◆ L3 防止失速功能

如果负载过大或加减速时间过短，则电机无法追随频率指令，从而产生过度的打滑状态。该状态被称为“失速”。发生失速时，不能进行加速或减速。

变频器为了防止电机失速，即使不变更加减速时间的设定也可运行，以完成到达目标速度的加减速。防止失速功能可被分别设定为加速中、运行中和减速中。

■ L3-01 加速中防止失速功能选择

加速中防止失速是指在加速中电机承受的负载过大时，或与负载惯性相比，设定了突然加速的时间时，防止电机失速或因 oC（过电流）或 oL1（电机过载）而停止的功能。

L3-01 用来设定加速中的防止失速功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-01	加速中防止失速功能选择	0 ~ 2 <1>	1

<1> 在 PM 用无 PG 矢量控制模式下，设定范围为 0 ~ 1。

0: 无效

加速中防止失速功能不动作，通过已设定的加速时间进行加速。加速时间过短时，无法在已设定的时间内加速，电机失速。

1: 有效

加速中防止失速功能有效。根据所选择的控制模式，动作会有所不同。

- 选择 V/f 控制模式 / 无 PG 矢量控制模式时：

如果输出电流超过 L3-02（加速中防止失速值）设定值的 85%，则降低加速率。如果输出电流超过 L3-02 的设定值，则变频器将停止加速。低于 L3-02 时，变频器又开始加速。

一旦进入励磁较弱的领域，则防止失速功能的值将自动下降。详细内容请参照“L3-03 加速中防止失速极限”（199 页）。

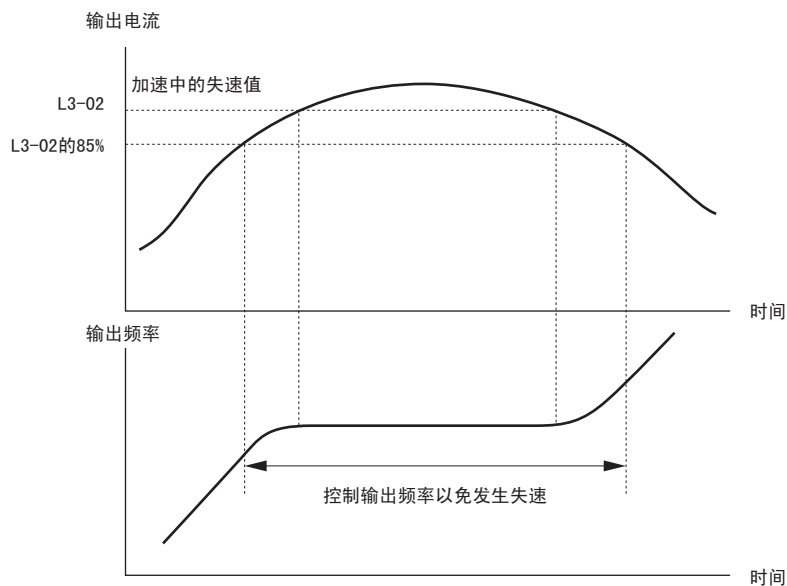


图 5.77 使用感应电机时的加速中防止失速功能的时序图

• 选择 PM 用无 PG 矢量控制模式时：

如果 L3-02（加速中防止失速值）以上的状态持续约 100ms，则根据 L3-22（加速中失速减速时间）的设定值进行减速（请参照“L3-22 加速失速中的减速时间”（200 页））。

当输出电流降至 L3-02 设定值的 85% 或以下时，停止减速。输出电流低于 L3-02（加速中防止失速值）时，经过大约 100ms 后再次开始加速。

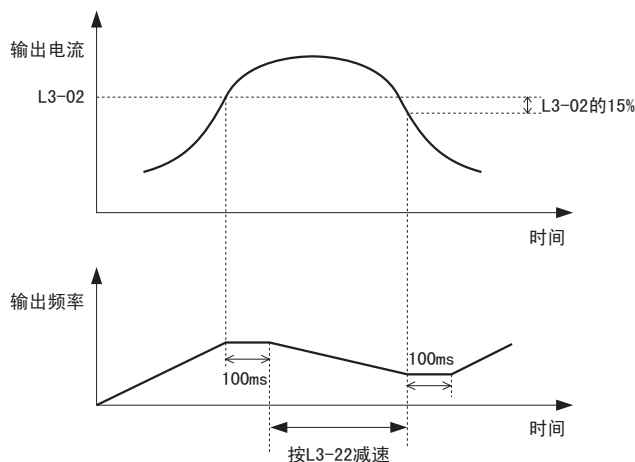


图 5.78 PM 用无 PG 矢量控制时的加速中防止失速功能

2: 最佳调整

忽视加速时间的设定值，以最低限度的时间开始加速。为了避免输出电流超过 L3-02 的设定值，加速率将被自动调整。输出电流以 L3-02 的值为基准调节加速。

■ L3-02 加速中防止失速值

设定使加速中防止失速功能有效的输出电流值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-02	加速中防止失速值	0 ~ 150% <1>	<1>

<1> 上限值和出厂设定取决于 C6-01（ND/HD 选择）、L8-38（载波频率降低选择）。

- 当电机容量小于变频器容量或按出厂设定运行时发生失速状态时，请减小 L3-02 的设定值。
- 在恒定输出范围使用电机时，也请进行 L3-03 的设定。

■ L3-03 加速中防止失速极限

在恒定输出范围运行电机时，防止失速值（L3-02）将自动被降低。

L3-03 是避免使该恒定输出范围的防止失速值速度过度减小的极限值。请以变频器的额定电流为 100%，以 % 为单位进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-03	加速中防止失速极限	0 ~ 100%	50%

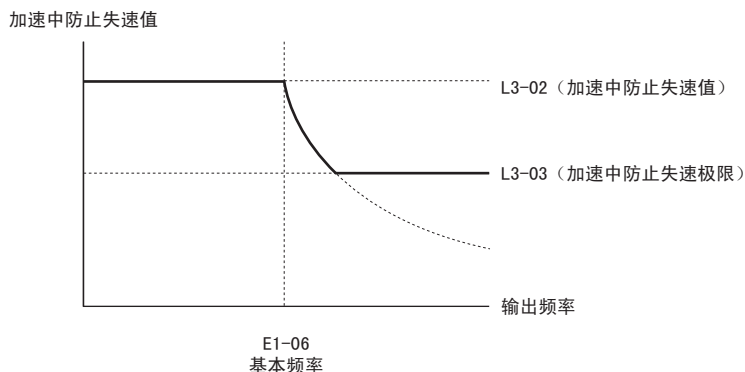


图 5.79 加速中防止失速值 / 极限

■ L3-22 加速失速中的减速时间

设定 PM 电机运行时发生加速中失速时的减速时间。设定值为 0 时，该功能无效，发生失速时，以当时有效的减速时间进行减速。

该功能在 PM 用无 PG 矢量控制且 L3-01 = 1 时有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-22	加速中失速减速时间	0.00 ~ 6000.0s	0.0s

■ L3-04 减速中防止失速功能选择

减速中防止失速，即按照主回路直流电压控制减速率，利用高惯性负载或突然减速来防止发生 ov（主回路过电压）的功能。

请从下列说明的设定值中选择。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-04	减速中防止失速功能选择	<1> <2>	1

<1> 设定范围根据 A1-02（控制模式的选择）的设定而异。当为 PM 用无 PG 矢量控制模式时，设定范围为 0 ~ 2。

<2> 设定范围因变频器的软件版本而异。

1020 或更高版本：0 ~ 4 及 7

1019 或更低版本：0 ~ 4

0：无效（按设定值减速）

变频器将根据设定的减速时间进行减速。高惯性负载或突然减速有可能导致主回路过电压（ov）。此时，请采取使用制动选购件或变更 L3-04 的设定的措施。

（注）使用制动电阻器或其它制动选购卡时，请务必设定 L3-04 = 0 或 3。

1：有效（无制动电阻）

变频器将根据设定的减速时间进行减速。在减速中，当主回路电压超过减速中防止失速值时，则中断减速，保持此时的频率。当主回路电压降低到低于防止失速值时，则按照设定的减速时间开始减速。通过反复进行这样的动作，即使超出变频器的能力将减速时间设定得较短，也不会发生 ov（主回路过电压），可使电机减速停止。减速中防止失速功能的主回路直流电压值根据 E1-01 中设定的输入电压值而变化。

变频器输入电压		减速中防止失速值
200V 级		Vdc = 380V
400V 级	E1-01 ≥ 400V	Vdc = 760V
	E1-01 < 400V	Vdc = 660V

- （注）1. 使用制动选购卡（制动电阻器、制动电阻器单元）时，请务必将 L3-04 设定为 0 或 3。如果设定为 0 或 3 以外的值，则减速中防止失速功能先动作，制动选购卡将不起作用。
2. 减速中防止失速功能动作时，最终会导致从设定的减速到停止为止的时间变长。该功能不适用于传送带等必须注意停止位置的用途。需要使用该功能时，请考虑使用制动选购件。

减速中防止失速的动作示例如下所示。

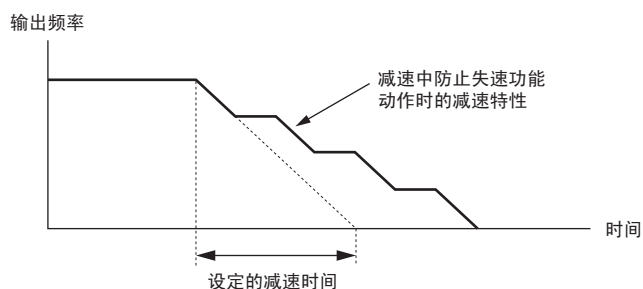


图 5.80 减速中防止失速的动作示例

2: 最佳调整

变频器在进行控制的同时减速，以使主回路直流电压保持在 L3-17（过电压抑制及减速失速时目标主回路电压）中设定的值。由此，电机在防止失速的同时，尽可能按照最短的减速时间进行减速。虽然此时所选择的减速时间被忽视，但利用该功能执行的减速时间不会低于已设定的减速时间的 1/10。

其它用于减速调整的参数如下所示。

- L3-20（主回路电压调整增益）
- L3-21（加减速率计算增益）
- L3-24（惯性换算的电机加速时间）
- L3-25（负载惯性比）

关于这些参数的详情，请参照各参数的说明内容。

（注）由于减速时间不定，因此该功能不适用于传送带等必须注意停止位置精确性的用途。需要使用该功能时，请考虑使用制动选件。

3: 有效（带制动电阻）

带制动电阻器的失速防止功能有效。

带制动电阻器（选择 L3-04 = 0（无效））运行而发生 ov（主回路过电压）时，请进行该设定。这样可缩短减速时间。

4: 过励磁制动

过励磁制动有效。

通过过励磁（电机的磁通密度高于通常值的状态），可缩短减速时间。比 L3-04 = 0（减速失速无效）的设定减速还快。但频繁进行减速或过励磁持续状态较长时，可能会发生 oL1（电机过载）。此时，请缩短减速时间，或考虑设置制动电阻器。调整该功能时，请使用 n3-13（过励磁增益）和 n3-23（过励磁运行选择）。

（注）可进行过励磁的磁通值因电机的磁饱和特性而异，因此，请调整过励磁增益 n3-13，设定最佳的过励磁值。过励磁制动时的减速时间受使用机械的惯性和电机特性的影响。

7: 过励磁制动 3

设定为 L3-04 = 7（过励磁制动 3）时，制动力比设定为 4（过励磁制动）时更强，由此可缩短减速时间。

（注）设定为 L3-04 = 7 时，过励磁电流比设定为 4 时更大。由此会增加电机的负载，容易发生电机过载（oL1）。如果能在 L3-04 = 4 的设定下工作，请设定为 L3-04 = 4。

■ L3-05 运行中防止失速功能选择

运行中防止失速是指变频器在以一定的速度运行而出现过载时，防止电机因速度自动下降而导致失速，发生 oL1（电机过载）等，确保变频器继续运行的功能。

该参数用来选择运行中的防止失速功能。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-05	运行中防止失速功能选择	0 ~ 2	1

- （注）1. 该功能在无 PG V/f 控制和 PM 用无 PG 矢量控制时有效。
（在无 PG 矢量控制时，转矩极限功能起相同的作用。）
2. 输出频率在 6Hz 或以下时，无论 L3-05 和 L3-06 设定如何，运行中防止失速功能均无效。

0: 无效

变频器按照设定的频率指令运行。负载较大可能会导致电机失速，产生 oC（过电流）或 oL1（电机过载），从而使电机停止运行。

1: 有效（减速时间 1）

变频器输出电流超过 L3-06（运行中防止失速值）时，变频器将按照 C1-02 的减速时间进行减速。当变频器输出电流保持“L3-06 的设定值 - 2%”的状态达 100ms 时，按照当时有效的加速时间重新加速至设定频率。

2: 有效（减速时间 2）

运行中防止失速功能和 L3-05 = 1 同样有效。但防止失速功能动作时的减速时间为 C1-04。

■ L3-06 运行中防止失速值

设定运行中的防止失速值。根据 L3-23 的设定值，在恒定输出范围内自动降低运行中防止失速值。变频器的额定输出电流设定为 100%。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-06	运行中防止失速值	30 ~ 150% <1>	<1>

<1> 上限值和出厂设定取决于 C6-01 (ND/HD 选择)、L8-38 (载波频率降低选择)。

■ L3-23 运行中防止失速动作值的自动降低功能选择

在恒定输出范围内，降低运行中防止失速值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-23	运行中防止失速动作值的自动降低功能选择	0、1	0

0: 无效

在所有频率范围内为 L3-06 (运行中防止失速值) 设定的值。

1: 有效

在恒定输出范围内，自动降低运行中防止失速值。下限值为 L3-06 设定值的 40%。

■ 过电压抑制功能

主回路直流电压上升时，暂时提高输出频率，避免产生 ov (主回路过电压)。在冲床等因曲柄动作而出现反复电动 / 再生状态时有效。

为了在执行过电压抑制功能时调整输出频率，主回路直流电压应不超过 L3-17 的设定值。

过电压抑制功能还可通过下述参数进行设定。

- L3-20 (主回路电压调整增益)
- L3-21 (加减速率计算增益)
- L3-24 (惯性换算的电机加速时间)
- L3-25 (负载惯性比)

- (注) 1. 在过电压抑制功能动作过程中，实际的电机速度高于设定频率。不适用于电机速度必须和频率指令值相同的机械。
 2. 使用制动电阻器时，请将过电压抑制功能设定为无效。
 3. 负载突然发生过大再生时，即使使该功能有效，有时也会发生 ov (主回路过电压)。
 4. 该功能仅在低于最高频率的状态下运行时有效。在过电压抑制功能的作用下，不会出现输出频率超过最高频率的情况。因此，请根据所使用的应用程序，增大最高频率，变更基本频率的设定。

■ L3-11 过电压抑制功能选择

连接了再生负载时，设定抑制 ov (主回路过电压) 的功能有效 / 无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-11	过电压抑制功能选择	0、1	0

0: 无效

不调整输出频率。连接了再生负载时，可能会产生 ov (主回路过电压)。安装了制动选购卡时，请使用该设定。

1: 有效

连接了再生负载、主回路电压上升时，通过暂时提高输出频率，以避免产生 ov (主回路过电压)。

■ L3-17 过电压抑制及减速失速时目标主回路电压

设定目标主回路直流电压。该参数在 L3-11 (过电压抑制功能选择) 被设定为 1 (有效) 时，以及 L3-04 = 2 (减速中防止失速功能选择) (最佳调整) 时有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-17	过电压抑制及减速失速时目标主回路电压	150 ~ 400V <1>	375V <1> <2>

<1> 为 200V 级变频器的值。当为 400V 级变频器时，为该值的 2 倍。

<2> 如果 E1-01 变更，则该值将被初始化。

■ L3-20 主回路电压调整增益

KEB 指令 2 动作时或最佳调整时的减速中防止失速功能 (L3-04 = 2) 动作时、过电压抑制功能有效时 (L3-11 = 1)，设定将主回路电压控制为目标主回路电压的比例增益。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-20	主回路电压调整增益	0.00 ~ 5.00	1.00

使用 KEB 指令 2 或对防止减速失速功能进行最佳调整 (L3-04 = 2) 时的调整方法

- KEB 指令 2 动作时或最佳调整时的防止减速中失速功能 (L3-04 = 2) 动作时的减速开始时, 如果发生 ov (主回路过电压) 或 Uv1 (主回路欠电压), 请以 0.1 为单位逐渐增大设定值。
- 设定值过大时, 速度和电流脉动将变大。

过电压抑制功能有效时的调整方法

- 再生负载突然增大, 产生 ov (过电压) 时, 请以 0.1 为单位逐渐增大设定值。
- 设定值过大时, 速度和电流脉动将变大。

■ L3-21 加减速速率计算增益

KEB 指令 2 动作时或最佳调整时的防止减速中失速功能 (L3-04 = 2) 动作时、过电压抑制功能有效时 (L3-11 = 1), 设定比例增益, 以计算加减速速率。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-21	加减速速率计算增益	0.00 ~ 200.00	1.00 <1>

<1> 如果变更 A1-02 (控制模式的选择), 则出厂设定值也将被复位。该值是无 PG 矢量控制时的出厂设定值。

使用 KEB 指令 2 或对防止减速失速功能进行最佳调整 (L3-04 = 2) 时的调整方法

- KEB 指令 2 动作时或进行最佳调整时的防止减速中失速功能 (L3-04 = 2) 动作时, 如果速度或电流脉动较大, 则请以 0.05 为单位逐渐降低加减速速率计算增益。
- 发生 ov (过电压) 或 oC (过电流) 时, 请稍微降低加减速速率计算增益。
- 如果过度降低增益, 则主回路直流电压会产生控制延迟, 导致实际减速时间比最佳减速时间还长。

过电压抑制功能有效时的调整方法

- 如果在过电压抑制功能有效时 (L3-11 = 1) 时, 因加减速速率计算增益低于再生负载而发生 ov (过电压), 请以 0.1 为单位逐渐增大设定值。
- 过电压抑制功能有效时 (L3-11 = 1), 如果速度脉动较大, 请以 0.05 为单位逐渐降低加减速速率计算增益。

■ L3-24 惯性换算的电机加速时间

设定将使用的电机 (单机) 以电机额定转矩从停止状态加速到最高频率所需的时间。选择了 KEB 指令 2、L3-04 = 2 (最佳调整时的减速中防止失速功能) 或 L3-11 = 1 (过电压抑制功能) 时, 请进行该设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-24	惯性换算的电机加速时间	0.001 ~ 10.000	取决于 o2-04、E2-11、E5-01 <1>

<1> 设定了 o2-04 后, 即为安川标准电机 (4 极) 的值。因自学习等而变更 E2-11 (电机额定容量) 时, 则设定为安川标准电机 (4 极) 的值。选择 PM 用无 PG 矢量控制 (A1-02 = 5) 时, 设定值将根据电机代码选择 E5-01 而发生变化。

算式如下所示。

$$L3-24 = \frac{2\pi \times J \times Nr}{60 \times T_{100}}$$

J: $GD^2/4$ (kgm²)

P: 额定输出 (kW)

Nr: 额定速度 (min⁻¹)

T₁₀₀: 额定转矩 (Nm)

但额定转矩应按下式计算。

$$T_{100} = \frac{60 \times P \times 10^3}{2\pi \times Nr}$$

■ L3-25 负载惯性比

设定电机转子惯性与使用机械的惯性比。选择了KEB指令2、L3-04 = 2（最佳调整时的减速中防止失速功能）或L3-11 = 1（过电压抑制功能）时，请进行该设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L3-25	负载惯性比	0.0 ~ 1000.0	1.0

如果设定值不正确，当KEB指令2动作时或过电压抑制功能有效时（L3-11 = 1），电流脉动将变大，或发生ov（主回路过电压）、Uv1（主回路欠电压）以及oc（过电流）等故障。

请按下式计算L3-25。

$$\text{负载惯性比} = \frac{\text{机械的惯性（电机轴换算值）}}{\text{电机的转子惯性}}$$

◆ L4 频率检出

将频率一致或频率检测等信号输出至多功能接点输出时，使用L4参数进行设定。

■ L4-01/L4-02 频率检出值 / 检出幅度

L4-01 对多功能接点输出端子中设定频率一致1（H2-□□=2）、任意频率一致1（H2-□□=3）、频率检出1（H2-□□=4）以及频率检出2（H2-□□=5）时的频率检出值进行设定。

L4-02 用来对这些功能的用户检出幅度进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L4-01	频率检出值	0.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz
L4-02	频率检出幅度	0.0 ~ 20.0Hz	2.0Hz

详细内容请参照“H2 多功能接点输出”（174页）。

■ L4-03/L4-04 频率检出值（+/- 单侧检出） / 检出幅度（+/- 单侧检出）

L4-03 对多功能接点输出端子中设定频率一致2（H2-□□ = 13）、任意频率一致2（H2-□□ = 14）、频率检出3（H2-□□ = 15）以及频率检出4（H2-□□ = 16）时的频率检出值进行设定。

L4-04 用来对这些功能的用户检出幅度进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L4-03	频率检出值（+/- 单侧检出）	-400.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz
L4-04	频率检出幅度（+/- 单侧检出）	0.0 ~ 20.0Hz	2.0Hz

详细内容请参照“H2-01 ~ H2-03 端子 MA/MB/MC、P1/PC、P2/PC 的功能选择”（174页）。

■ L4-05 频率指令丧失时的动作选择

变频器可检出来自A1、A2端子的频率指令的丧失信号。向变频器输入的主速频率指令值突然降低（在低于400ms的时间内，指令值下降超过90%）时，判断为频率指令丧失。

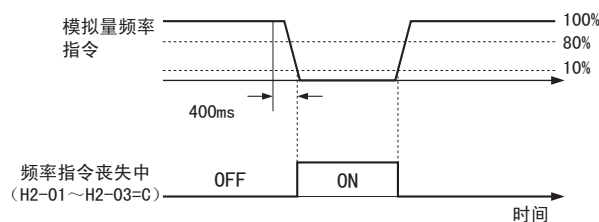


图 5.81 频率指令丧失时的功能

在频率指令丧失中向外部输出故障信号时，请将H2-01 ~ H2-03（多功能接点输出）设定为C（频率指令丧失中）。关于输出功能的设定，请参照“C: 频率指令丧失中”（178页）。

L4-05 用来选择检出频率指令丧失时的动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L4-05	频率指令丧失时的动作选择	0, 1	0

0: 停止（跟随频率指令运行）

变频器使电机停止运行。

1: 按 L4-06 的设定继续运行

如果发生频率指令丧失，则变频器将不停止，继续以 L4-06 设定的频率运行。频率指令恢复后，再次按照该频率指令运行。

■ L4-06 频率指令丧失时的频率指令

设定为 L4-05 = 1 时，在检出频率指令丧失时，将设定使变频器继续运行的频率指令值。以丧失时的频率为 100% 来设定该值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L4-06	频率指令丧失时的频率指令	0.0 ~ 100.0%	80.0%

■ L4-07 频率检出条件

设定进行频率检出的条件。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L4-07	频率检出条件	0, 1	0

0: 运行中检出（变频器输出切断时不检出）

1: 常时检出

■ L4-08 频率一致条件选择

选择是用软起动的输出频率还是用电动机速度（推定值）来进行频率一致的判断。

（注）适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L4-08	频率一致条件选择	0, 1	0

0: 用软起动的输出频率来判断频率一致

1: 用电动机速度来判断频率一致

（注）当控制模式为无 PG V/f 控制时，如果设定了 L4-08=1，则用软起动的输出频率来判断频率一致。

L4-08（频率一致条件选择）的设定会对以下功能产生影响。

- 作为轻故障 / 故障 oL3、oL4（过转矩检出 1、2）的检出条件，向 L6-01、L6-04（过转矩 / 转矩不足检出选择 1、2）中设定了“仅在速度一致中检出”的项目时。
- 在 DriveWorksEZ 下使用速度一致时。
- UP2/DOWN2 功能动作时。
- 分配了以下多功能接点输出时。

设定值	功能
2	频率（速度）一致 1
3	任意频率（速度）一致 1
4	频率（FOUT）检出 1
5	频率（FOUT）检出 2
13	频率（速度）一致 2
14	任意频率（速度）一致 2
15	频率（FOUT）检出 3
16	频率（FOUT）检出 4

• MEMOBUS 监视数据

寄存器编号	内容
002CH	变频器状态 2
	bit2 速度一致 1: 一致中
	bit3 任意速度一致 1: 一致中
	bit4 频率检出 1 1: 输出频率 ≤ L4-01
004BH	变频器状态（U1-12）
	bit4 1: 速度一致中

• 监视参数

No.	名称	内容
U1-12	运行状态	右起第 5 位: 速度一致中

◆ L5 故障重试

运行中发生变频器故障时，变频器将进行自我诊断。如果故障原因已经排除且自我诊断正常结束，变频器将通过速度搜索方式选择（b3-24）自动重新启动。这就是故障重试功能。（参照“b3 速度搜索”（117 页））

下列情况属于可故障重试。

故障显示	名称	故障显示	名称
GF	（接地短路）	oL4	（过转矩检出 2）
LF	（输出缺相）	ov	（主回路过电压）
oC	（过电流）	PF	（主回路电压故障）
oH1	（散热片过热）	rH	（安装型制动电阻器过热）
oL1	（电机过载）	rr	（内置制动晶体管故障）
oL2	（变频器过载）	STo	（失调检出）
oL3	（过转矩检出 1）	Uv1	（主回路欠电压）<1>

<1> L2-01（瞬时停电动作选择）为 1 或 2（瞬时停电时运行继续）时

请使用 L5-01 ~ L5-05 来设定自动故障重试。

向外部输出故障重试中的信号时，将 H2-01 ~ H2-03（多功能接点输出）设定为 1E（故障重试中）。

请勿在卷扬机等升降负载上使用故障重试功能。

■ L5-01 故障重试次数

故障重试的次数设定在 L5-01 中。

利用 L5-05 设定如何对故障重试动作进行计数。如果故障重试达到 L5-01 设定的次数，则停止运行。请在排除故障原因后手动重起变频器。

故障重试次数的计数在以下情况下被归零。

- 故障重试后，正常的状态持续 10 分钟时
- 保护动作启动，确定故障后，故障复位被输入时
- 电源被切断后，再接通时

No.	名称	设定范围	出厂设定
L5-01	故障重试次数	0 ~ 10 次	0 次

■ L5-02 故障重试时的故障接点动作选择

重新启动变频器时，请选择是否输出故障信号（H2-01/02/03 = E）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L5-02	故障重试时的故障接点动作选择	0、1	0

0: 不输出

1: 输出

■ L5-04 故障重试间隔定时

L5-04 用来设定执行故障重试的时间间隔。该功能在 L5-05 = 1 时有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L5-04	故障重试间隔定时	0.5 ~ 600.0s	10.0s

■ L5-05 故障重试动作选择

No.	名称	设定范围	出厂设定
L5-05	故障重试动作选择	0、1	0

0: 对重试成功的次数计数

变频器继续对重新启动进行重试。每当重新启动成功时，对重试次数进行计数。该动作在计数器达到 L5-01 设定的次数后重复进行，直至发生故障。

1: 对重试次数计数

变频器以 L5-04 设定的间隔对重新启动进行重试。无论重新启动成功与否，每次重试的次数都将叠算。

◆ L6 过转矩 / 转矩不足检出

施加过大负载时（过转矩）、或负载突然减轻时（转矩不足），向多功能输出端子（MA-MC、P1-PC、P2-PC 间）输出警报信号的转矩检出功能。该功能使用参数 L6-□□ 单独进行设定。

H2-01/02/03 的设定值	名称
B	过转矩 / 转矩不足检出 1（常开接点）（检出过转矩 / 转矩不足时闭合）
17	过转矩 / 转矩不足检出 1（常闭接点）（检出过转矩 / 转矩不足时断开）
18	过转矩 / 转矩不足检出 2（常开接点）（检出过转矩 / 转矩不足时闭合）
19	过转矩 / 转矩不足检出 2（常闭接点）（检出过转矩 / 转矩不足时断开）

图 5.82 和图 5.83 为过转矩 / 转矩不足检出的时序图。

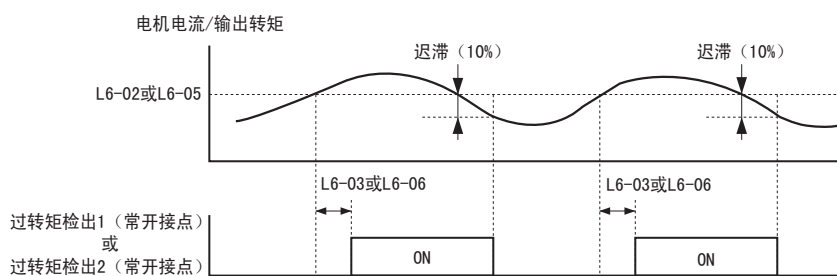


图 5.82 过转矩检出的时序图

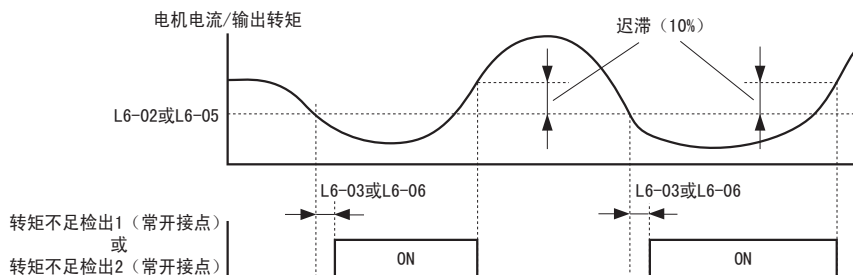


图 5.83 转矩不足检出的时序图

- (注) 1. 转矩检出功能中有变频器额定输出电流（电机额定转矩）的约 10% 的迟滞。
2. 过转矩 / 转矩不足检出值在 V/f 控制和 PM 用无 PG 矢量控制模式下为电流值（变频器额定输出电流 100%）。在无 PG 矢量控制模式下为电机转矩（电机额定转矩 100%）。

重要：过转矩状态下，变频器可能会因 oC（过电流）或 oL1（电机过载）等而停止运行。为了防止这种现象，在变频器侧发生 oC 或 oL1 之前，须在 PLC 侧显示过转矩状态。此时，请使用转矩检出功能。在转矩不足的情况下，请同样使用该功能以检出应用程序所发生的问题。在转矩不足时，可能产生传送带断裂、泵断水或负载故障。

■ L6-01/L6-04 过转矩 / 转矩不足检出动作选择 1/2

如果电机电流或输出转矩超过 L6-02/L6-05 设定值的状态的持续时间超过 L6-03/L6-06 设定的时间，转矩检出功能将动作。L6-01/L6-04 用来设定检出条件和检出时的运行状态。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L6-01/L6-04	过转矩 / 转矩不足检出动作选择 1/2	0 ~ 8	0

0: 过转矩 / 转矩不足检出无效

1: 仅检出速度一致时的过转矩，检出后仍继续运行（警告）

仅输出频率与频率指令一致时过转矩检出为有效。即，加减速时不能检出。虽然进行警告显示（oL3/oL4），但检出后仍继续运行。

2: 运行中常时检出过转矩，检出后仍继续运行（警告）

运行指令有效时，过转矩检出常时有效。虽然进行警告显示（oL3/oL4），但检出后仍继续运行。

3: 仅检出速度一致时的过转矩，检出后切断输出（保护动作）

仅输出频率与频率指令一致时过转矩检出为有效。即，加减速时不能检出。检出后，显示故障（oL3/oL4），停止运行。

4: 运行中常时检出过转矩, 检出后切断输出 (保护动作)

运行指令有效时, 过转矩检出常时有效。检出后, 显示故障 (oL3/oL4), 停止运行。

5: 仅检出速度一致时的转矩不足, 检出后仍继续运行 (警告)

仅输出频率与频率指令一致时转矩不足检出为有效。即, 加减速时不能检出。虽然进行警告显示 UL3 (转矩不足检出 1)、UL4 (转矩不足检出 2), 但检出后仍继续运行。

6: 运行中常时检出转矩不足, 检出后仍继续运行 (警告)

运行指令有效时, 转矩不足检出常时有效。虽然进行警告显示 UL3 (转矩不足检出 1)、UL4 (转矩不足检出 2), 但检出后仍继续运行。

7: 仅检出速度一致时的转矩不足, 检出后切断输出 (保护动作)

仅输出频率与频率指令一致时转矩不足检出为有效。即, 加减速时不能检出。检出后, 显示 UL3 (转矩不足检出 1)、UL4 (转矩不足检出 2), 停止运行。

8: 运行中常时检出转矩不足, 检出后切断输出 (保护动作)

运行指令有效时, 转矩不足检出常时有效。检出后, 显示 UL3 (转矩不足检出 1)、UL4 (转矩不足检出 2), 停止运行。

■ L6-02/L6-05 过转矩 / 转矩不足检出值 1/2

设定转矩检出功能 1/2 的检出值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L6-02	过转矩 / 转矩不足检出值 1	0 ~ 300%	150%
L6-05	过转矩 / 转矩不足检出值 2	0 ~ 300%	150%

- (注) 1. 也可通过将多功能模拟量输入端子 H3-02/H3-10 设定为 7 来设定过转矩 / 转矩不足检出值 1 (L6-02)。此时, 模拟量输入值为优先, L6-02 的设定无效。不能通过多功能模拟量输入端子来设定过转矩 / 转矩不足检出值 2 (L6-05)。
2. 过转矩 / 转矩不足检出值在 V/f 控制和 PM 用无 PG 矢量控制模式下为电流值 (变频器额定输出电流 100%)。在无 PG 矢量控制模式下为电机转矩 (电机额定转矩 100%)。

■ L6-03/L6-06 过转矩 / 转矩不足检出时间 1/2

L6-03/L6-06 用来对 L6-02 和 L6-05 设定的检出值状态持续多长时间后才会显示故障 / 警告进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L6-03	过转矩 / 转矩不足检出时间 1	0.0 ~ 10.0s	0.1s
L6-06	过转矩 / 转矩不足检出时间 2	0.0 ~ 10.0s	0.1s

■ 机械老化检出

这是在经过设定的时间后检出可能导致过转矩 / 转矩不足的机械老化的功能。

如果 U4-01 的累积运行时间超过 L6-11 设定的时间, 则该功能将被执行。使用过转矩检出 1 和转矩不足检出 1 的设定参数 L6-01 ~ 03, 如果在 L6-08 和 L6-09 设定的速度范围内出现过转矩和转矩不足状态, 则输出 oL5 故障。在 L6-08 中设定检出 oL5 后的变频器动作。

要输出检出机械老化的信号时, 请将 H2-01 ~ 03 设定为 22。

■ L6-08 机械老化检出动作选择

选择机械老化检出功能在哪个速度范围内有效以及检出后的变频器动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L6-08	机械老化检出动作选择	0 ~ 8	0

0: 机械老化检出无效**1: 速度 (带符号) > L6-09 时检出, 检出后仍继续运行 (警告)**

速度 (带符号) 超过 L6-09 的设定值时, 检出机械老化。虽然进行警告显示 (oL5), 但检出后仍继续运行。

2: 速度 (绝对值) > L6-09 时检出, 检出后仍继续运行 (警告)

速度 (绝对值) 超过 L6-09 的设定值时, 检出机械老化。虽然进行警告显示 (oL5), 但检出后仍继续运行。

3: 速度 (带符号) > L6-09 时检出, 检出时切断输出 (保护动作)

速度 (带符号) 超过 L6-09 的设定值时, 检出机械老化。显示检出后的故障 (oL5), 停止运行。

4: 速度 (绝对值) > L6-09 时检出, 检出时切断输出 (保护动作)

速度 (绝对值) 超过 L6-09 的设定值时, 检出机械老化。显示检出后的故障 (oL5), 停止运行。

5: 速度（带符号）< L6-09 时检出，检出后仍继续运行（警告）

速度（带符号）低于 L6-09 的设定值时，检出机械老化。虽然进行警告显示（oL5），但检出后仍继续运行。

6: 速度（绝对值）< L6-09 时检出，检出后仍继续运行（警告）

速度（绝对值）低于 L6-09 的设定值时，检出机械老化。虽然进行警告显示（oL5），但检出后仍继续运行。

7: 速度（带符号）< L6-09 时检出，检出时切断输出（保护动作）

速度（带符号）低于 L6-09 的设定值时，检出机械老化。显示检出后的故障（oL5），停止运行。

8: 速度（绝对值）< L6-09 时检出，检出时切断输出（保护动作）

速度（绝对值）低于 L6-09 的设定值时，检出机械老化。显示检出后的故障（oL5），停止运行。

■ L6-09 机械老化检出速度值

设定对机械老化检出功能动作的速度范围进行定义的速度值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L6-09	机械老化检出速度值	-110.0 ~ 110.0%	110%

以 E1-04（最高输出频率）为 100% 来设定该值。使用过转矩 / 转矩不足检出 1 的设定（L6-01 ~ L6-03）来进行转矩检出。通过 L6-08 选择了绝对值时，即使设定负值，也将作为正值处理。

■ L6-10 机械老化检出时间

用参数 L6-08 选择的检出时的条件持续了 L6-10 设定的时间时，则检出机械老化。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L6-10	机械老化检出时间	0.0 ~ 10.0s	0.1s

■ L6-11 机械老化检出开始时间

设定使机械老化检出功能生效的变频器实际运行时间。如果 U4-01（累积运行时间）超过参数 L6-11 的设定值，则机械老化检出有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L6-11	机械老化检出开始时间	0 ~ 65535	0 (h)

◆ L7 转矩极限

转矩极限功能可分别在 4 个象限内限制电机的转矩，以此起到保护机械的作用。转矩极限功能在无 PG 矢量控制模式下有效。

以转矩极限功能运行变频器时，H2-□□ = 30（转矩极限（电流限制）中）中设定的输出端子将闭合。

■ L7-01/L7-02/L7-03/L7-04 转矩极限

以电机额定转矩为 100% 来设定转矩极限。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L7-01	正转侧电动状态转矩极限	0 ~ 300%	200%
L7-02	反转侧电动状态转矩极限	0 ~ 300%	200%
L7-03	正转侧再生状态转矩极限	0 ~ 300%	200%
L7-04	反转侧再生状态转矩极限	0 ~ 300%	200%

（注）将 H3-02 或 H3-10 选择为 10（正侧转矩极限）、11（负侧转矩极限）、12（再生范围转矩极限）、15（正 / 负两侧转矩极限）时，L7-01 ~ L7-04 的设定值或模拟量输入的转矩极限中任一较低的值变为有效。关于模拟量输入下的转矩极限，请参照“10/11/12/15：正侧 / 负侧 / 再生范围 / 正负两侧转矩极限”（186 页）。

■ L7-06 转矩极限的积分时间常数

设定转矩极限的积分时间常数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L7-06	转矩极限的积分时间常数	5 ~ 10000ms	200ms

■ L7-07 加减速中的转矩极限的控制方法选择

选择加减速中转矩极限的控制方法。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L7-07	加减速中的转矩极限的控制方法选择	0、1	0

0: 比例控制（恒速时为积分控制）

转矩极限在加减速时使用比例控制，在恒速时使用积分控制。要忽视转矩极限而尽快加减速至目标速度时，请将 L7-07 设定为 0。

1: 积分控制

转矩极限始终使用积分控制。如果在加减速时也想对转矩进行正确限制，请将 L7-07 设定为 1。进行了该设定后，加速时间将变长，同时由于受到转矩限制，电机的速度可能无法达到频率指令的设定值。

◆ L8 硬件保护**■ L8-01 安装型制动电阻器的保护（ERF 型）**

仅在使用本公司制造的 ERF 系列制动电阻器（3% 负载循环）时，选择制动电阻保护。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-01	安装型制动电阻器的保护（ERF 型）	0、1	0

0: 无效

将制动电阻保护设为无效。请在使用 ERF 系列以外的制动电阻器时进行该设定。

1: 有效

将 ERF 系列制动电阻器的保护设为有效。

■ L8-02 散热片过热（oH）预警检出值

设定变频器过热（oH）预警检出温度。

散热片温度超过 L8-02（散热片过热（oH）预警检出值）设定的温度时，将输出预警。散热片的温度达到散热片过热故障值时，变频器上将显示 oH1 故障并停止运行。

散热片的温度超过 L8-02 设定的温度时，如果在多功能接点输出（H2-01/02/03）中设定 20（散热片过热预警（oH 预警）），则端子闭合。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-02	散热片过热（oH）预警检出值	50 ~ 130°C	取决于 o2-04

■ L8-03 散热片过热（oH）预警动作选择

设定检出散热片过热（oH）预警（H2-□□ = 20）时的动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-03	散热片过热（oH）预警动作选择	0 ~ 4	3

0: 减速停止

使用所选择的减速时间使变频器减速停止。在多功能接点输出（H2-01/02/03）中设定了 E（故障）时，端子将闭合。

1: 自由运行停止

变频器切断输出，电机自由运行停止。在多功能接点输出（H2-01/02/03）中设定了 E（故障）时，端子将闭合。

2: 紧急停止

变频器按照 C1-09（紧急停止时间）的设定值紧急停止。在多功能接点输出（H2-01/02/03）中设定了 E（故障）时，端子将闭合。

3: 继续运行（仅为监视显示）

在操作器上显示警报（oH），继续运行。

4: 频率递减时继续运行

变频器减速至 L8-19 设定的速度后继续运行。过热预警输出经过 10 秒后仍有效时，变频器将再次减速。只要警报持续，变频器将继续减速。如果在减速中解除过热预警，则变频器将加速至减速前的速度。图 5.84 中所示为过热预警输出时的动作。在过热预警输出过程中，即使变频器减速 10 次而预警仍未解除时，设定为 oH 预警累计时间超时的多功能输出端子（H2-□□ = 4D）将闭合。

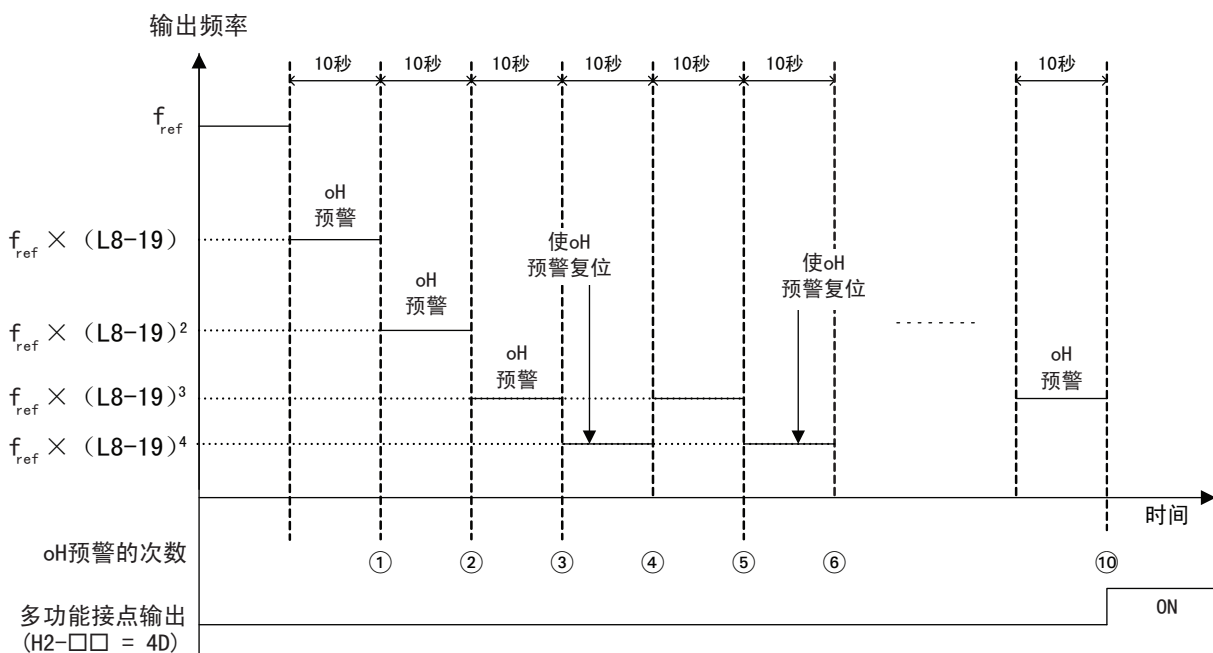


图 5.84 散热片过热预警输出时输出频率的递减动作

■ L8-19 oH 预警时的频率递减率

如果在参数 L8-03 = 4 时输出了 oH 预警，则利用参数 L8-19 设定递减频率指令的倍率。设定值将作为最高输出频率的系数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-19	oH 预警时的频率递减率	0.1 ~ 0.9	0.8

■ L8-05 输入缺相保护选择

设定输入缺相检出有效 / 无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-05	输入缺相保护选择	0、1	0

0: 无效

1: 有效

通过测量主回路直流电流脉动，检出输入缺相。

当输入电源缺相或三相失衡而导致主回路电容器老化时，检出输入缺相，输出 PF（主回路电压故障）。

在以下场合，输入电源缺相检出功能无效。

- 减速时
- 未输入运行指令时
- “输出电流 ≤ 变频器额定电流的 30%” 成立时

■ L8-07 输出缺相保护选择

设定输出缺相检出有效 / 无效。输出电流低于变频器额定输出电流的 5% 时，检出输出缺相。

（注）适用电机的额定电流远远低于变频器额定值时，可能会错误检出输出缺相。此时，请将 L8-07 设定为 0（无效）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-07	输出缺相保护选择	0 ~ 2	0

0: 无效

1: 有效（仅检出一相）

一相的输出缺相时，输出 LF（输出缺相）故障。检出后，变频器输出被切断，电机自由运行停止。

2: 有效（检出二相以上）

二相以上的输出缺相时，输出 LF（输出缺相）故障。检出后，变频器输出被切断，电机自由运行停止。

■ L8-09 接地短路保护的选择

设定接地短路故障检出有效 / 无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-09	接地短路保护的选择	0、1	1

0: 无效

不检出接地短路故障。

1: 有效

在输出相的 1 相或 2 相中检出漏电流或发生接地短路故障时，输出 GF（接地短路）故障。

■ L8-10 冷却风扇 ON/OFF 控制的选择

选择变频器冷却风扇的动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-10	冷却风扇 ON/OFF 控制的选择	0、1	0

0: 仅在变频器运行中动作

输入运行指令时，冷却风扇动作。解除运行指令并经过 L8-11（冷却风扇 ON/OFF 控制的延迟时间）设定的时间后，关闭冷却风扇。利用该设定，可延长冷却风扇的使用寿命。

1: 电源 ON 时，常时动作

输入变频器的电源时，冷却风扇将常时动作。

■ L8-11 冷却风扇 ON/OFF 控制的延迟时间

L8-10 = 0（仅在变频器运行中动作）时，设定从解除运行指令到关闭冷却风扇的延迟时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-11	冷却风扇 ON/OFF 控制的延迟时间	0 ~ 300s	60s

■ L8-12 环境温度

变频器安装场所的环境温度高于规格值时，为了设定最佳的产品寿命，需要降低变频器的额定电流值。在 L8-12 中设定环境温度，并通过 L8-35 选择装置的安装方法，自动调节变频器的额定电流。关于通过环境温度以降低额定值，请参照“[改变环境温度以降低额定值](#)”（303 页）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-12	环境温度	-10 ~ 50°C	40°C

■ L8-15 低速时的 oL2 特性选择

为保护主回路晶体管，在低速运行时（6Hz 或以下）选择是否缩短 oL2（变频器过载）检出时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-15	低速时的 oL2 特性选择	0、1	1

0: 低速时的 oL2 特性无效

过载保护值不被强化。（oL2 检出时间不缩短。）在低速（6Hz 或以下）范围内，如果在输出电流过大的状态下运行，可能会损坏输出晶体管。

1: 低速时的 oL2 特性有效

低速（6Hz 或以下）运行时，oL2（变频器过载）功能将自动被强化。（oL2 检出时间被缩短。）

■ L8-18 软件电流极限

软件电流极限是通过限制变频器的输出电流来保护变频器输出晶体管的功能。通过 L8-18 来设定该功有效 / 无效。

重要：非必要时请勿变更设定。为了适当地运行和保护变频器，请将软件电流极限功能保持有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-18	软件电流极限	0、1	<1>

<1> 出厂设定因软件版本及 C6-02（载波频率选择）的设定而异。
1021 或更高版本：C6-02 = B（降低漏电流检出 PWM）时为 0；C6-02 ≠ B 时为 1。
1020 或更低版本：1

0: 软件电流极限无效（增益为 0）

如果设定为无效，则当负载极大或加速时间极短时，变频器可能产生 oC（过电流）故障。

1: 软件电流极限有效

如果输出电流值达到软件电流极限的限制值，则变频器将为了降低输出电流而降低输出电压。如果输出电流值降至软件电流极限值，则变频器将开始通常的运行。

■ L8-29 电流失衡保护 (LF2) 的选择 (PM 用无 PG 矢量控制模式)

如果 PM 电机发生输出电流的失衡，则电机内部的磁铁可能会因电机产生的热量而被消磁。电流失衡保护功能可通过监视输出电流来有效防止电机损坏。如果电流失衡，则输出 LF2 (输出电流失衡) 故障。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-29	电流失衡保护 (LF2) 的选择	0、1	1

0: 无效

变频器不保护电机。

1: 有效

如果检出输出电流失衡，则输出 LF2 (输出电流失衡) 故障，并切断变频器输出，电机自由运行停止。

■ L8-35 装置安装方法选择

选择变频器的安装方法。变频器的过载检出值因该设定而变化。关于通过环境温度以降低额定值，请参照“[改变环境温度以降低额定值](#)”(303 页)。

- (注) 1. 该参数不会被 A1-03 (初始化) 初始化。
2. 该参数在变频器出厂时已被设定为适当值。请仅在进行并列安装或将散热片安装于控制柜的外侧变更设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-35	装置安装方法选择	0 ~ 3	取决于 o2-04

0: 柜内安装型 (IP20/IP00)

请在安装柜内安装型变频器 (IP20/IP00) 时 (变频器之间或距离控制柜壁 30mm 或以上时) 选择。

1: 并列安装

请在并列安装变频器时 (变频器之间的距离为 2mm ~ 29mm) 选择。

2: 封闭壁挂型 (NEMA Type1)

在封闭壁挂型 (NEMA Type1) 或柜内安装型 (IP20/IP00) 变频器上安装 NEMA1 套件时，请选择该设定。

3: 无散热片 / 散热片外置

请在无散热片变频器或外置散热片时选择。

■ L8-38 载波频率降低选择

如果输出电流超过某一值，则可降低载波频率。降低载波频率后，过载耐量 (oL2 检出值) 将增大。因此，即使是暂时性的峰值负载，也不发生 oL2 故障而正常运行。

L8-38 用来选择载波频率降低功能的动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-38	载波频率降低选择	0 ~ 2	取决于 o2-04

0: 无载波频率降低

即使输出电流增大，也不降低载波频率。

1: 6Hz 或以下过载时载波频率降低

频率指令低于 6Hz 时，如果输出电流超过变频器额定电流的 100%，则载波频率将自动降低。如果输出电流低于额定电流的 88% 或输出频率为 7Hz 或以上，则载波频率将自动恢复为原来的设定值。

2: 所有频率范围过载时载波频率降低

下列情况时将降低载波频率。

- 低于 6Hz，输出电流为变频器额定电流的 100% 或以上时
- 高于 7Hz，输出电流为变频器额定电流的 112% 或以上时

将载波频率恢复为原来的设定值时，使用 L8-40 (降低载波频率时间) 设定的延迟时间和 12% 的迟滞。

■ L8-40 降低载波频率时间

通过 L8-38 的设定，设定将降低的载波频率恢复为原来的设定值时的延迟时间。设定了 0.00s 时，该功能无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-40	降低载波频率时间	0.00 ~ 2.00s	0.50s

■ L8-41 电流警告选择

输出电流过大时，设定是否输出轻故障 HCA（电流警告）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-41	电流警告选择	0、1	0

0: 无效（不输出）

不输出电流警告。

1: 有效（进行输出）

当输出电流超过变频器额定电流的 150% 时，以轻故障的形式输出电流警告。多功能接点输出（H2-01/02/03）中设定了轻故障（10）时，端子将闭合。

■ L8-51 STo 值

设定 STo 的检出值（电机额定基准 100%）。需要加快加速中的失调（STo）检出时，请进行该设定。出厂设定（0.0%）时，在变频器内部自动计算。通常无需变更出厂设定。

（注）适用于软件版本为 1018 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-51	STo 值	0.0 ~ 150.0%	0.0%

■ L8-54 STo 的偏差检出选择

选择 STo 的偏差检出功能。通常无需变更。

（注）适用于软件版本为 1018 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
L8-54	STo 的偏差检出选择	0、1	1

0: 偏差检出 OFF

1: 偏差检出 ON

5.9 n 特殊调整

在特殊调整参数（n 参数）中，对防止失调功能、速度反馈检出控制功能、高滑差制动、电机线间电阻在线调整及 PM 电机控制进行说明。

◆ n1 防止失调功能

防止失调功能是指在低惯性或轻载的情况下驱动电机时防止发生失调现象的功能。仅在无 PG V/f 控制模式下有效。在矢量控制模式下无效。

■ n1-01 防止失调功能选择

选择防止失调功能有效 / 无效。

（注）是 V/f 控制模式的专用功能。要使响应性比电机的振动抑制优先时，请将该功能设定为无效。用于高惯性、高负载及经常重载的用途时，即使设定为无效也没问题。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n1-01	防止失调功能选择	0、1	1

0: 无效

1: 有效

■ n1-02 防止失调增益

可增强防止失调功能的作用。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n1-02	防止失调增益	0.00 ~ 2.50	1.00

请在以下情况时调整。通常无需调整。

- 当设定为 n1-01 = 1 且在轻载状态下驱动电机而产生振动时，请以 0.1 为单位逐渐增大该设定值。
- 尽管 n1-01 = 1，但当电机处于失速状态时，请以 0.1 为单位逐渐减小该设定值，直至失速状态完全消失。

■ n1-03 防止失调时间常数

调整防止失调功能的响应性。（调整防止失调功能的一次延迟时间常数）

No.	名称	设定范围	出厂设定
n1-03	防止失调时间常数	0 ~ 500	取决于 02-04

■ n1-05 反转用防止失调增益

该参数的功能和 n1-02 相同。但 n1-05 用于反转运行的调整。请参考 n1-02 的调整方法变更设定值。

（注）如果 n1-05 = 0，则电机反转时 n1-02 的设定值也有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n1-05	反转用防止失调增益	0.00 ~ 2.50	0.00

◆ n2 速度反馈检出控制功能

该功能可在负载量突然增减时使速度保持稳定。在内部计算转矩电流反馈值的变动量，向输出频率补偿该波动量。

（注）变更 n2-□□ 参数时，请确认是否正确设定了电机参数、V/f 特性，或者请进行自学习。

■ n2-01 速度反馈检出控制（AFR）增益

以倍率设定内部速度反馈检出控制的增益。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n2-01	速度反馈检出控制（AFR）增益	0.00 ~ 10.00	<1>

<1> 出厂设定因变频器机型而异。
 CIMR-V□BA0001 ~ BA0012、2A0001 ~ 2A0020、4A0001 ~ 4A0011: 1.00
 CIMR-V□BA0018、2A0030 ~ 2A0069、4A0018 ~ 4A0038: 1.50

通常保留出厂设定值，无需设定。请在以下情况时调整。

- 发生失调时，请在确认响应的同时以 0.05 为单位逐渐增大设定值。
- 响应性较低时，请在确认响应的同时以 0.05 为单位逐渐减小设定值。

■ n2-02/n2-03 速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 1/2

n2-02 用来设定在速度反馈检出控制下经常使用的时间常数。

n2-03 对进行速度搜索或电机滑差为额定滑差的 -0.5 倍以上时 (再生状态) 使用的时间常数进行设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n2-02	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 1	0 ~ 2000ms	50ms
n2-03	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 2	0 ~ 2000ms	750ms

(注) 请将速度反馈检出控制时间常数 1 与速度反馈检出控制时间常数 2 的关系设定为 $n2-02 \leq n2-03$ 。如果设定为 $n2-02 > n2-03$, 将发生 oPE08 (参数选择不当)。

请在以下情况时调整。通常无需调整。

- 发生失调时, 请增大 n2-02 的设定值。响应慢时, 请减小设定值。
- 在高惯性负载下完成加速、或负载突然变化、发生 ov (主回路过电压) 故障时, 请增大 n2-03 的设定值。
- 增大 n2-02 时, 请以相同比例增大 C4-02 (转矩补偿的一次延迟时间常数 1)。
- 增大 n2-03 时, 请以相同比例增大 C4-06 (转矩补偿的一次延迟时间常数 2)。

◆ n3 高滑差制动 / 过励磁制动

高滑差制动 (无 PG V/f 控制)

高滑差制动仅在选择无 PG V/f 控制模式时有效。这是即使不在外部增加制动电阻选配件, 也可比通常的减速停止更快地使电机停止的功能。在该制动方式中, 在开始减速的同时将电机频率降低到最低限度, 使变频器呈高滑差状态, 使电机中流过大大电流。

减速停止时产生的再生能量在电机内部被消耗。这样会导致电机的内部损失增加, 因此请勿频繁使用该功能。请在负载循环低于 5% 时使用。

使用高滑差制动时请注意下述事项:

- 高滑差制动时设定的减速时间被忽略。
- 制动时间因负载惯性、电机特性而异。
- 进行高滑差制动时, 请将多功能接点输入端子设定为 H1-□□ = 68。进行高滑差制动后, 电机将完全停止运行, 在重新输入运行指令前不能重新启动变频器。

调整高滑差制动时请使用 n3-01 ~ n3-04。

过励磁制动 (无 PG V/f 控制 / 无 PG 矢量控制)

这是通过增加减速停止时的磁通, 即使不在外部增加制动电阻选配件, 也可比通常的减速停止更快地使电机停止的功能。L3-04 = 4 时有效。

使用过励磁制动时的注意事项

- 由于再生能量主要在电机内部以热的形式被消耗, 因此如果频繁使用过励磁制动, 将会导致电机内部的温度上升。请注意不要使电机温度超过最大容许值。请在可能导致过热状态时安装制动电阻选配件。
- 变频器将按照当时有效的减速时间进行减速。请设定减速时间, 以免发生过电压 (ov) 故障。
- 如果在过励磁制动时输入运行指令, 则过励磁制动将被取消, 变频器重新加速至设定频率。
- 使用制动电阻器时, 请将过励磁制动设定为无效。
- 在 PM 用矢量控制模式下不能使用过励磁制动。

调整过励磁制动时请使用 n3-13 ~ n3-23。

■ n3-01 高滑差制动减速频率范围

高滑差制动中, 以 E1-04 (最高输出频率) 为 100% 设定要降低的频率范围。如果高滑差制动时产生主回路过电压 (ov), 则请减小设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n3-01	高滑差制动减速频率范围	1% ~ 20%	5%

■ n3-02 高滑差制动中的电流限制

以 E2-01（电机额定电流）为 100%，设定高滑差制动中输出的最大电流值。如果降低电流限制，则减速时间将变长。但是在变频器额定电流的 150% 范围内设定。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n3-02	高滑差制动中的电流限制	100% ~ 200%	150%

■ n3-03 高滑差制动停止时 DWELL 时间

当高滑差制动快要完成、电机速度变得较低时，仅在 n3-03 设定的时间内，以 E1-09 设定的最低输出频率值保持实际的输出频率。惯性过高时，或即使高滑差制动已经完成而电机仍自由运行时，请延长该设定时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n3-03	高滑差制动停止时 DWELL 时间	0.0 ~ 10.0s	1.0s

■ n3-04 高滑差制动 oL 时间

在高滑差制动中，如果输出频率因某种原因没有改变，则设定产生高滑差制动 oL（oL7）的时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n3-04	高滑差制动 oL 时间	30 ~ 1200s	40s

■ n3-13 过励磁增益

通过将参数设定的增益叠算到过励磁制动时的 V/f 特性的输出值来确定过励磁值。电机停止运行后或重新加速至频率指令的速度时，V/f 特性输出值将返回通常值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n3-13	过励磁增益	1.00 ~ 1.40	1.10

参数 n3-13 的最佳值因电机的磁饱和和特性而异。

- 要提高过励磁制动的制动能力，请将 n3-13 的设定值提高至 1.25 ~ 1.30。
- 电机滑差过大时，请减小 n3-13 的设定值。如果滑差过大，则容易发生過电流（oC）、电机过载（oL1）及变频器过载（oL2）。通过减小下述 n3-21 的设定值，也可防止 oC、oL 等故障。

■ n3-21 过励磁抑制电流值

过励磁制动时，如果发生过电流（oC）或过载（oL1、oL2），则请减小 n3-21 的设定值。以变频器的额定电流为 100%，以 % 为单位进行设定。

如果因磁饱和或过度打滑而导致过励磁制动时电机电流超过过励磁抑制电流值（n3-21），则请减小 n3-21 的设定值。或者请减小 n3-13 的设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n3-21	过励磁抑制电流值	0 ~ 150%	100%

■ n3-23 过励磁运行选择

选择过励磁运行模式。选择适用于过励磁运行的旋转方向。为使该设定有效，请将 L3-04（减速中防止失速功能选择）设定为 4（过励磁制动）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n3-23	过励磁运行选择	0 ~ 2	0

0: 正转 / 反转运行时均有效

1: 仅正转运行时有效

2: 仅反转运行时有效

◆ n6 电机线间电阻在线调整

运行中变频器可对电机线间电阻进行调整。低速运行时，通过电机的热上升可防止转矩损失。

■ n6-01 电机线间电阻在线调整功能的选择

No.	名称	设定范围	出厂设定
n6-01	电机线间电阻在线调整功能的选择	0、1	1

0: 无效

1: 有效

◆ n8 PM 电机控制

在 PM 用矢量控制模式下使用 PM 电机时，对 n8 参数进行设定，以此调整控制响应。

■ n8-45 速度反馈检出控制增益（PM 用）

用倍率设定内部速度反馈检出控制部的增益。

请在以下情况时调整。通常无需调整。

- 电机振动及发生失调时：请增大设定值。
- 响应慢时：请降低设定值。请在确认响应的同时，以 0.05 的幅度逐渐进行变更。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-45	速度反馈检出控制增益（PM 用）	0.00 ~ 10.00	0.80

■ n8-47 拉入电流补偿时间常数（PM 用）

设定使拉入电流指令值和实际的电流值一致的时间常数。

请在以下情况时调整。通常无需调整。

- 拉入电流指令值与目标值的一致迟缓时：请增大设定值。
- 电机振动时：请减小设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-47	拉入电流补偿时间常数（PM 用）	0.0 ~ 100.0s	5.0s

■ n8-48 拉入电流（PM 用）

以 E5-03（电机额定电流（PM 用））为 100%，以 % 为单位设定恒速运行中空载时流过电机的电流。

- 在恒速运行中发生失调等导致电机速度不稳定时：请增大设定值。
- 在轻载恒速运行中流过的电流过大时：请稍微减小设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-48	拉入电流（PM 用）	<1>	取决于 E5-01

<1> 设定范围因变频器的软件版本而异。软件版本为 1018 或更高版本的变频器可在运行中变更设定值。另外，当为 0% 设定时，无拉入电流流过。
1018 或更高版本：0% 及 20 ~ 200%
1017 或更低版本：20 ~ 200%

■ n8-49 高效控制用 d 轴电流（PM 用）

以电机额定电流（E5-03）为 100%，以 % 为单位设定 IPM 电机的高效控制时流过的 d 轴电流。

请在以下情况时调整。通常无需调整。

- 在重载恒速运行中电机不稳定时：请减小设定值。
- 变更了电机参数（E5）时：请将设定值设为 0，并重新进行调整。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	<1>	取决于 E5-01

<1> 设定范围因变频器的软件版本而异。软件版本为 1018 或更高版本的变频器可在运行中变更设定值。
1018 或更高版本：-200.0 ~ 200.0%
1017 或更低版本：-200.0 ~ 0.0%

■ n8-51 加减速时的拉入电流（PM 用）

以 E5-03（电机额定电流（PM 用））为 100%，以 % 为单位设定加减速中流过的拉入电流。

在以下场合调整时，会收到较好效果。

- 需要较大的起动转矩时：请增大设定值。
- 在加减速中流过的电流过大时：请减小设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-51	加减速时的拉入电流（PM 用）	0 ~ 200%	取决于 E5-01

■ n8-54 电压误差补偿时间常数 (PM 用)

设定用来补偿电压误差的时间常数。在以下情况时请调整设定。

- 低速运行中发生失调时，请调节设定值。
- 负载突然变化而发生失调时，请以 0.1 为单位逐渐增大设定值。无法消除失调时，请将加速时的拉入电流设为 0 (n8-51 = 0)，使补偿无效。
- 起动中发生振动时，请增大设定值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-54	电压误差补偿时间常数 (PM 用)	0.00 ~ 10.00s	1.00s

■ n8-55 负载惯性 (PM 用)

请根据电机和适用机械的惯性来设定比率。如果设定值较小，电机有可能无法顺利起动，发生 ST_o (失调检出) 故障。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-55	负载惯性 (PM 用)	0 ~ 3	0

0: 1:10 或以下

电机与使用机械的惯性比约为 1:10 或以下
电流脉动较大时

1: 1:10 ~ 1:30

电机与使用机械的惯性比约为 1:10 ~ 1:30
或者设定值为“0”，因冲击负载及突然加减速运行而发生 ST_o (失调检出) 故障时

2: 1:30 ~ 1:50

电机与使用机械的惯性比约为 1:30 ~ 1:50
或者设定值为“1”，因冲击负载及突然加减速运行而发生 ST_o (失调检出) 故障时

3: 1:50 或以上

电机与使用机械的惯性比约为 1:50
或者设定值为“2”，因冲击负载及突然加减速运行而发生 ST_o (失调检出) 故障时

■ n8-62 输出电压限制设定电压值 (PM 用)

为防止输出电压饱和而进行设定。设定时请使设定值低于实际的输入电源电压。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-62 <1>	输出电压限制设定电压值 (PM 用)	0.0 ~ 230.0V	200V

<1> 为 200V 级变频器的值。当为 400V 级变频器时，电压值为该值的 2 倍。

■ n8-63/n8-68 输出电压限制增益 1/2

n8-63 参数以 0.01 为单位设定输出电压限制功能的增益。

n8-68 用来设定电压检出值调整增益。两个参数通常均无需变更。

(注) 适用于软件版本为 1018 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-63	输出电压限制增益 1	0.00 ~ 100.00	1.00
n8-68	输出电压限制增益 2	0.50 ~ 1.50	0.95

■ n8-65 过电压抑制动作中的速度反馈检出控制增益 (PM 用)

以倍率设定过电压抑制动作中的内部速度反馈检出控制部的增益。通常无需设定。请在以下情况时调整。

- 过电压抑制动作中发生共振及失调时：请增大设定值。
- 过电压抑制动作中响应慢时：请减小设定值。请在确认响应的同时，以 0.05 的幅度逐渐进行变更。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-65	过电压抑制动作中的速度反馈检出控制增益 (PM 用)	0.00 ~ 10.00	1.50

■ n8-87 输出电压限制选择

选择输出电压限制的方式。在恒定输出范围发生振动时，请选择前馈。通常无需变更。

（注）适用于软件版本为 1018 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-87	输出电压限制选择	0、1	0

■ n8-88 输出电压限制切换电流值

以 % 为单位设定切换输出电压限制顺控的电流值。电机额定电流（E5-03）为 100%。通常无需变更。

（注）适用于软件版本为 1018 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-88	输出电压限制切换电流值	0 ~ 400%	400%

■ n8-89 输出电压限制切换电流迟滞幅度

以 % 为单位设定切换输出电压限制顺控的电流值的迟滞幅度。电机额定电流（E5-03）为 100%。通常无需变更。

（注）适用于软件版本为 1018 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-89	输出电压限制切换电流迟滞幅度	0 ~ n8-88	3%

■ n8-90 输出电压限制切换速度

以 % 为单位设定切换输出电压限制顺控的速度值。最高输出频率（E1-04）为 100%。通常无需变更。

（注）适用于软件版本为 1018 或更高版本的变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
n8-90	输出电压限制切换速度	0 ~ 200%	200%

5.10 o 操作器相关参数

o 参数用来设定 LED 操作器或 LCD 操作器的功能。

◆ o1 显示设定 / 选择

设定与操作器显示相关的参数。

■ o1-01 驱动模式显示项目选择

当为使用变频器本体的 LED 操作器以及选购件 LCD 操作器时，按向上按钮后，显示画面将按照频率指令→旋转方向→输出频率→输出电流→输出电压的顺序发生切换。

o1-01 用来选择显示项目而非第 5 个输出电压。（LCD 操作器没有该功能。）

No.	名称	设定范围	出厂设定
o1-01	驱动模式显示项目选择	104 ~ 810 U1-04（控制模式）~ U8-10 （DriveWorksEZ 用的用户监视 10）<1>	106 U1-06（输出电压指令）

<1> 不能选择 U2-□□、U3-□□。

选择监视参数时，应输入监视参数 U□-□□ 的 □-□□ 部分。关于监视参数，请参照“U 监视”（227 页）。

■ o1-02 电源 ON 时监视显示项目选择

选择接通电源时要显示的项目出厂设定为 1（频率指令）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o1-02	电源 ON 时监视显示项目选择	1 ~ 5	1

- 1: 频率指令
- 2: FWD/REV（正转选择 / 反转选择）
- 3: 输出频率
- 4: 输出电流
- 5: 用 o1-01 设定的监视项目

将 o1-02 设定为 5 后，可从 U 参数中显示所需的监视项目。
监视项目可通过 o1-01 来选择。

■ o1-03 频率指令设定 / 显示的单位

o1-03 用来选择频率指令以及监视值的单位。o1-03 = 3 时，根据 o1-10 和 o1-11，可设定为任意单位。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o1-03	频率指令设定 / 显示的单位	0 ~ 3	0

- 0: 以 0.01Hz 为单位
- 1: 以 0.01% 为单位（最高输出频率为 100%）
- 2: 以 min⁻¹ 为单位（根据最高输出频率和电机极数自动计算）
- 3: 任意单位（详细内容通过 o1-10、o1-11 进行设定）

最高输出频率时要显示的值用 o1-10 进行设定。小数点后的位数用 o1-11 设定。

例如，最高输出频率时要显示“100.00”时，可进行如下设定。

o1-10 = 10000
o1-11 = 2

- （注）1. 用 o1-03 来变更单位设定时，以下参数的显示单位也将被变更。
- U1-01: 频率指令
 - U1-02: 输出频率
 - U1-05: 电机速度
 - U1-16: 软起动后的输出频率
 - d1-01 ~ d1-17: 频率指令 1 ~ 17
2. o1-03 = 2 时，请务必向 E2-04、E4-04、E5-04 设定电机极数。

■ o1-05 LCD 亮度调整

设定 LCD 操作器（选购件）的亮度。

设定值小则 LCD 显示亮度小，设定值大则亮度大。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o1-05	LCD 亮度调整	0 ~ 5	出厂设定: 3 最小值: 0 最大值: 5

■ o1-10 频率指令设定 / 显示的任意显示设定

设定在最高输出频率时要显示的值。小数点后的位数用 o1-11 来设定。

（注）用 o1-03 来变更单位设定时，通过 o1-10 设定的值也将被自动变更。仅在将 o1-03 设定为 3 时才可调整 o1-10。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o1-10	频率指令设定 / 显示的任意显示设定	1 ~ 60000	取决于 o1-03

■ o1-11 频率指令设定 / 显示的小数点后的位数

对设定值为 o1-03 = 3 时用户设定显示的小数点后的位数进行设定。最高输出频率时要显示的值用 o1-10 进行设定。

（注）用 o1-03 来变更单位设定时，通过 o1-11 设定的值也将被自动变更。仅在将 o1-03 设定为 3 时才可调整 o1-11。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o1-11	频率指令设定 / 显示的小数点后的位数	0 ~ 3	取决于 o1-03

0: 整数

1: 小数点后 1 位

2: 小数点后 2 位

3: 小数点后 3 位

◆ o2 多功能选择

将功能分配给操作器键的参数如下所示。

■ o2-01 LOCAL/REMOTE 键的功能选择

o2-01 用来设定操作器上 LOCAL/REMOTE 键的有效或无效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o2-01	LOCAL/REMOTE 键的功能选择	0、1	1

0: 无效

利用 LOCAL/REMOTE 键进行的切换无效。

1: 有效

利用 LOCAL/REMOTE 键进行的切换有效。但仅在变频器停止中方可进行切换。在运行指令输入过程中，不能进行 LOCAL / REMOTE 的切换。选择 LOCAL 时，LO / RE 指示灯点亮。

警告！将 b1-07（运行指令切换后的运行选择）设定为 1 时（切换运行指令权时，根据运行信号运行），请注意以下情况。
从 LOCAL 模式切换为 REMOTE 模式时，如果发送至 REMOTE 的运行指令为 ON，可能会因变频器突然动作而导致人身事故。详细内容请参照“b1-07 运行指令切换后的运行选择”（114 页）。

■ o2-02 STOP 键的功能选择

变频器的运行指令权被设定在外部（REMOTE）时，通过 LED 操作器或 LCD 操作器的 STOP 键，设定是否可停止变频器的运行（即运行指令权不在操作器侧时的动作）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o2-02	STOP 键的功能选择	0、1	1

0: 无效

变频器通过 LED 操作器（或 LCD 操作器）以外的方式被控制时，STOP 键无效。如果不将来自具有指令权的外部运行指令断开，变频器则将继续运行。

1: 有效

即使不向 LED 操作器或 LCD 操作器分配运行指令权，也可通过 STOP 键来停止变频器的运行。通过 STOP 键使变频器停止时，如果不将来自外部的运行指令断开后再闭合，则不能重新启动变频器。

■ o2-03 用户参数设定值的保存

全部完成变频器的参数设定后，可将这些设定作为用户参数的初始值进行保存。用 o2-03 来保存设定值时，可通过 A1-03 来执行 1110（用户设定的初始化）。关于变频器的初始化，请参照“[A1-03 初始化](#)”（105 页）。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o2-03	用户参数设定值的保存	0 ~ 2	0

0: 保存保持 / 未设定

可作为保存于变频器中的用户设定的初始化用参数来保存。

1: 保存开始

将设定的参数作为用户设定的初始化用参数来保存。将 o2-03 设定为 1，按 ENTER 键进行保存后，o2-03 的设定值将自动归零。

2: 保存清除

清除 o2-03 = 1 时保存的用户设定的初始化用参数。将 o2-03 设定为 2，按 ENTER 键，即可清除保存的值，o2-03 的设定值将自动归零。A1-03 的设定 1110（用户设定的初始化）无效。

■ o2-04 变频器容量选择

o2-04 的设定值保存在变频器的控制电路板和拆装式端子电路板中。为了最大限度地发挥变频器的性能并保护变频器主体，请正确设定 o2-04。该参数已在工厂进行了环境设定，通常无需在现场进行调整。当由于破损而更换控制电路板、拆装式端子电路板或变频器本身时，或者在设定控制电路板和拆装式端子电路板的装置代码时使用。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o2-04	变频器容量选择	-	取决于变频器的容量

- (注) 1. 关于“出厂设定值随变频器容量 (o2-04) 而变化的参数”，请参照“[出厂设定值随 o2-04 \(变频器容量选择\) 而变化的参数](#)” (349 页)。
 2. o2-04 的设定不正确时，不仅会导致变频器的功能降低，还有可能因保护不当而损坏变频器。
 3. A1-03 (初始化) 时不能被初始化。

■ o2-05 频率设定时的 ENTER 键功能选择

通过 LED 操作器或 LCD 操作器来变更频率指令值时，选择是否需要按 ENTER 键。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o2-05	频率设定时的 ENTER 键功能选择	0、1	0

0: 需要 ENTER 键

通过操作器来变更频率指令时，需要按 ENTER 键以确定设定值，并使其生效。

1: 不需要 ENTER 键

使用操作器的向上键和向下键，可立即保存已变更的频率指令，输出频率也因此而变化。无需按 ENTER 键。按向上键和向下键 5 秒后，频率指令值将被保存于变频器中。但在按下键后 5 秒钟以前变为 U_v （低电压）时，则不保存频率指令值。

如果频率指令可以设定，操作器上则闪烁显示



图 5.85 频率指令为可设定状态

■ o2-06 LCD 操作器断线时的动作选择

在 LOCAL 模式下、将 b1-02 或 b1-16 设定为 0 时、LCD 操作器从变频器上脱落或断线时，用 o2-06 来选择是否停止变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o2-06	LCD 操作器断线时的动作选择	0、1	0

0: 无效

即使检出操作器断线，也可继续运行变频器。

1: 有效

检出操作器断线后，停止变频器的运行，并显示 oPr 故障。电机自由运行停止。

(注) LCD 操作器为选购件。安装在主体上的 LED 操作器无需进行该设定。

■ o2-07 通过操作器运行接通电源时的旋转方向选择

o2-07 用来选择在操作器中设定了运行指令时接通电源后的电机旋转方向。

(注) 该设定仅在 b1-02 (运动指令选择 1) 或 b1-16 (运行指令选择 2) 被选择为 0 (LED 操作器) 时有效。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o2-07	通过操作器运行接通电源时的旋转方向选择	0、1	0

0: 正转

1: 反转

◆ o3 拷贝 / 读取功能

■ o3-01 拷贝动作选择

选择读取 / 拷贝 / 校验动作。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o3-01	拷贝动作选择	0 ~ 3	0

0: 指令等待

1: 读取

从变频器读取参数设定, 并保存到操作器中。

(注) 请将 o3-02 设定为 1 (许可读取动作)。

2: 拷贝

将操作器中保存的参数设定写入其他变频器。

3: 校验

核对变频器中的参数和操作器中保存的参数是否一致。

■ o3-02 读取动作许可

设定允许 / 禁止通过 LCD 操作器读取。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o3-02	读取动作选择	0、1	0

0: 无效 (禁止读取)

1: 有效 (允许读取)

◆ o4 维护时期

■ o4-01 累积运行时间设定

可设定变频器累积运行时间的开始值。累积运行时间显示在 U4-01 中。

(注) 以 10H 为单位来设定 o4-01。设定为 30 时, 累积运行时间被计为 300H, 在 U4-01 的累积运行时间监视器上显示为 300H。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o4-01	累积运行时间设定	0 ~ 9999	0

■ o4-02 累积运行时间选择

用 o4-02 来选择以什么为“累积运行时间”。累积运行时间显示在 U4-01 中。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o4-02	累积运行时间选择	0、1	0

0: 累积变频器通电时间

对接通电源后到切断电源的时间进行累积。与运行电机时的时间无关。

1: 累积变频器的运行时间

对变频器输出的有效时间进行累积。即在输入运行指令期间或输出电压时 (也包括电机不旋转时), 变频器始终被视为运行中。

■ o4-03 冷却风扇维护设定（运行时间）

设定要开始累积变频器冷却风扇运行时间的数值。冷却风扇的累积运行时间可通过 U4-03 来监视。o4-03 也可用来设定 U4-04 中显示的维护时期的基准值。更换冷却风扇时，请务必将 o4-03 设定为 0，并进行复位。

- （注）
1. 以 10H 为单位来设定 o4-03。设定为 30 时，冷却风扇维护设定运行时间被计为 300H，在 U4-03 的冷却风扇运行时间监视器上显示为 300H。
 2. 维护时期根据变频器的使用环境而异。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o4-03	冷却风扇维护设定（运行时间）	0 ~ 9999	0

■ o4-05 电容维护设定

设定主回路电容器的维护时期。可用 U4-05 来监视需要更换电容器的程度。更换主回路电容器时，请务必将 o4-05 设定为 0，并进行复位。

（注）维护时期根据变频器的使用环境而异。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o4-05	电容维护设定	0 ~ 150%	0%

■ o4-07 冲击电流防止继电器维护设定

设定冲击电流防止继电器的维护时期。可用 U4-06 来监视需要更换冲击电流防止继电器的程度。更换冲击电流防止继电器时，请务必将 o4-07 设定为 0，并进行复位。

（注）维护时期根据变频器的使用环境而异。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o4-07	冲击电流防止继电器维护设定	0 ~ 150%	0%

■ o4-09 IGBT 维护设定

设定 IGBT 的维护时期。可用 U4-07 来监视需要更换 IGBT 的程度。更换 IGBT 时，请务必将 o4-09 设定为 0，并进行复位。

（注）维护时期根据变频器的使用环境而异。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o4-09	IGBT 维护设定	0 ~ 150%	0%

■ o4-11 U2、U3 初始化选择

即使进行变频器的初始化，故障跟踪（U2-□□）及故障记录（U3-□□）也不复位。

o4-11 可用来对 U2-□□ 和 U3-□□ 的记录进行初始化。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o4-11	U2、U3 初始化选择	0、1	0

0: 保持故障内容

保持 U2-□□（故障跟踪）与 U3-□□（故障记录）的内容。

1: 对故障内容进行复位

对 U2-□□（故障跟踪）与 U3-□□（故障记录）的内容进行复位（初始化）。将 o4-11 设定为 1 并按 ENTER 键时，进行故障跟踪 / 故障记录的复位后，设定值将自动归零。

■ o4-12 kWh 监视初始化选择

即使切断电源后重新接通，或进行变频器的初始化，累积电能（U4-10 和 U4-11）的值也不会复位。o4-12 可用来复位累计输出的值。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o4-12	kWh 监视初始化选择	0、1	0

0: 保持累计电能值

保持 U4-10、U4-11（kWh：累计电能监视）的内容。

1: 对累计电能值进行复位

对 U4-10、U4-11（kWh：累计电能监视）的内容进行复位（初始化）。将 o4-12 设定为 1 并按 ENTER 键，在进行累计电能值的复位后，设定值将自动归零。

■ o4-13 运行次数初始化选择

即使切断电源后重新接通，或进行变频器的初始化，运行指令次数的计数也不会复位。可用 U4-02 来监视运行指令的次数。o4-13 可用来复位运行指令的次数。

No.	名称	设定范围	出厂设定
o4-13	运行次数初始化选择	0、1	0

0: 保持运行指令的次数（运行次数）

保持 U4-02（变频器的运行次数）的内容。

1: 对运行指令的次数（运行次数）进行复位

对 U4-02（变频器的运行次数）进行复位（初始化）。将 o4-13 设定为 1 并按 ENTER 键，在进行运行次数的复位后，设定值将自动归零。

◆ q DriveWorksEZ 参数

■ q1-01 ~ q6-07 DriveWorksEZ 预约范围

为了使用 DriveWorksEZ 而预约该参数。

关于参数的详细内容，请参照 DriveWorksEZ 的使用说明书。

◆ r DriveWorksEZ 连接参数

■ r1-01 ~ r1-40 DriveWorksEZ 用连接参数

为了使用 DriveWorksEZ 而预约该参数。

关于参数的详细内容，请参照 DriveWorksEZ 的使用说明书。

◆ T 电机的自学习

自学习是自动检测并设定电机运行时所需参数的功能。

详细内容请参照“[自学习](#)”（92 页）。

5.11 U 监视

可通过监视参数，用操作器来确认与变频器运行状况相关的各种信息。在监视参数中，可在 H4-01 中设定特定的监视编号，通过来自端子 AM 的输出进行监视。关于分配到多功能模拟量输出端子的功能详情，请参照“H4-01 多功能模拟量输出 1 端子 AM 监视选择”（187 页）。

◆ U1 状态监视

可通过状态监视参数来确认输出频率及输出电流等变频器的状态。关于 U1-□□ 监视参数的一览，请参照“U1: 状态监视”（341 页）。

◆ U2 故障跟踪

可通过故障跟踪参数来确认发生故障时的变频器状态。

该信息对了解故障发生的原因很有用。关于 U2-□□ 监视参数的一览，请参照“U2: 故障跟踪”（343 页）。

即使对变频器进行初始化，U2-□□ 监视的内容也不会复位。关于故障跟踪的初始化，请参照“o4-11 U2、U3 初始化选择”（225 页）。

（注）发生 CPF06、CPF24、oFA00、Uv1、Uv2、Uv3 故障时，不进行故障跟踪。

◆ U3 故障记录

可通过故障记录参数对变频器迄今为止发生的故障内容及发生故障时变频器的累积运行时间进行确认。关于 U3-□□ 监视的一览，请参照“U3: 故障记录”（343 页）。

即使对变频器进行初始化，U3-□□ 监视的内容也不会复位。关于故障记录的初始化，请参照“o4-11 U2、U3 初始化选择”（225 页）。

（注）发生 CPF06、CPF24、oFA00、Uv1、Uv2、Uv3 故障时，不进行故障跟踪。

◆ U4 维护监视

维护监视参数可显示以下项目。

- 变频器和冷却风扇的累积运行时间、运行指令的执行次数
- 与变频器部件的维护数据和更换的有关信息
- 累计电能
- 运行中的峰值保持电流及峰值保持电流时的输出频率
- 电机过载累计值
- 运行指令和频率指令的指令权现在何处（也包括外部指令的状况）

关于 U4-□□ 监视的详情，请参照“U4: 维护监视”（344 页）。

◆ U5 应用程序监视

通过应用程序监视，可监视与 PID 控制相关的参数。请确认 PID 控制框图，关于 PID 的监视参数在何处如何发挥作用，请参照“PID 控制框图”（125 页）。

关于 U5-□□ 监视的一览，请参照“U5: 应用程序监视”（344 页）。

◆ U6 控制监视

控制监视参数可显示以下项目。

- 输出电压及矢量控制的指令数据
- ASR 监视

请确认 ASR 框图，关于 ASR 的监视参数在何处如何发挥作用，请参照“[C5 速度控制 \(ASR: Automatic Speed Regulator\)](#)” (140 页)。

- 关于通过频率偏置功能而叠算到频率指令上的偏置值，请参照“[44/45/46: 偏置频率 1/2/3 叠算](#)” (172 页)。
- 关于通过 UP2/DOWN2 功能而叠算到频率指令上的偏置值，请参照“[75/76: UP2/DOWN2 指令](#)” (173 页)。

关于 U6-□□ 监视的一览，请参照“[U6: 控制监视](#)” (345 页)。

(注) U6-80 ~ U6-99 (通信选购卡固有的监视)
电机内容因通信选购卡而异。详情请参照所使用的通信选购卡的使用说明书及技术手册。

◆ U8 DriveWorksEZ 用的用户监视

为了使用 DriveWorksEZ 而预约该参数。

关于 U8-□□ 监视的详情，请参照“[U8: DriveWorksEZ 用的用户监视](#)” (345 页)。

故障诊断及对策

本章对变频器的故障、轻故障等警报、以及操作时的故障等，在变频器上的显示内容及其对策进行说明。另外，本章还对变频器及电机的故障所引起的不良状况及其解决方法进行说明。关于试运行时变频器的调整指南也请参照本章。

6.1 安全注意事项	230
6.2 试运行时变频器的调整指南	232
6.3 变频器的警报及故障显示功能	234
6.4 故障	238
6.5 轻故障、警告	248
6.6 操作故障	254
6.7 自学习中发生的故障	257
6.8 故障发生后变频器的再起动机	259
6.9 LED 操作器上无故障显示时的对策	261

6.1 安全注意事项

⚠ 危险

为了防止触电

请勿在电源接通的状态下进行接线作业。
否则会有触电的危险。

⚠ 警告

为了防止触电

请勿在拆下变频器外罩的状态下运行。
否则会有触电的危险。

为了说明产品的细节部分，本说明书中的图解有时为卸下外罩或安全遮盖物的状态。请务必在安装有规定的外罩或遮盖物的状态下，遵照使用说明书运行变频器。

请务必将电机侧的接地端子接地。
否则会因与电机机壳的接触而导致触电或火灾。

在进行变频器端子的接线之前，请切断所有机器的电源。

即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

非专业人员请勿进行维护、检查或部件更换。
否则会有触电的危险。

安装、接线、修理、检查和部件更换请由熟悉变频器的安装、调整、修理的专人进行。

穿着宽松的衣服或佩戴着饰品，以及没有用护目镜等保护眼睛时，请勿进行有关变频器的作业。
否则会有触电或受伤的危险。
进行变频器的维护检查、部件更换等作业前，请摘下手表、戒指等金属物品。请尽量不要穿宽松的衣服，并用护目镜等保护眼睛。

请勿在通电状态下拆下变频器的外罩或触摸印刷电路板。
否则会有触电的危险。

为了防止火灾

请按指定的力矩来紧固端子螺丝。
主回路电线的连接处如果松动，可能会因电线连接处的过热而引发火灾。

主回路电源请勿使用错误的电压。
否则会有引发火灾的危险。

通电前，请确认变频器的额定电压与电源电压是否一致。

请勿使易燃物紧密接触变频器或将易燃物附带在变频器上。
否则会有引发火灾的危险。

请将变频器安装在金属等阻燃物体上。

重要

操作变频器时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。
否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

在变频器输出电压的过程中，请勿切断电机的电源。
否则会导致变频器损坏。

重要

控制回路接线时，请勿使用屏蔽线以外的电缆。

否则会导致变频器动作异常。

请使用双股绞合屏蔽线，并将屏蔽层连接到变频器的接地端子上接地。

非专业人员请勿接线。

否则会导致变频器或制动选购件的回路损坏。在将制动选购件连接到变频器之前，请仔细阅读《安川变频器选购件 制动单元、制动电阻器单元 使用说明书》(TOBP C720600 00)。

请勿更改变频器的回路。

否则会导致变频器损坏。

因此而造成的修理，不在本公司的保证范围内。

请绝对不要自行改造变频器。如果贵公司或贵公司的客户对产品进行了改造，本公司将不负任何责任。

变频器和其它机器的接线完毕后，请确认所有的接线是否正确。

否则会导致变频器损坏。

6.2 试运行变频器的调整指南

本节对在试运行中发生的失调或振动等控制类故障的调整方法进行说明。请根据所使用的控制模式和变频器的状态，调整表内相应的参数。

(注) 本节中仅列举了调整频度较高的参数。需要进行更加严密的变频器调整时，请与本公司联系。

◆ 无 PG V/f 控制模式

表 6.1 调整变频器时使用的参数 (无 PG V/f 控制)

故障	No.	对策	出厂设定	推荐值
中速 (10 ~ 40Hz) 时的失调、振动	防止失调增益 (n1-02)	<ul style="list-style-type: none"> 重载时转矩不足时 ⇒ 减小设定值 轻载时发生失调、振动时 ⇒ 增大设定值 大容量电机或高频电机等低电感电机失调时 ⇒ 减小设定值 	1.00	0.10 ~ 2.00
<ul style="list-style-type: none"> 电机电磁噪音较大 低速、中速时的失调、振动 	载波频率选择 (C6-02)	<ul style="list-style-type: none"> 电机电磁噪音较大时 ⇒ 提高载波频率。 低速、中速时发生失调、振动时 ⇒ 降低载波频率。 根据 o2-04 (变频器容量选择) 以及 C6-01 (HD/ND 选择) 的设定, 出厂设定会有所不同。 	7 (Swing PWM1)	1 ~ A
<ul style="list-style-type: none"> 转矩、速度响应慢 失调、振动 	转矩补偿的一次延迟时间常数 (C4-02)	<ul style="list-style-type: none"> 转矩、速度响应慢时 ⇒ 减小设定值 发生失调、振动时 ⇒ 增大设定值 	200ms <1>	100 ~ 1000ms
<ul style="list-style-type: none"> 低速 (10Hz 或以下) 时转矩不足 失调、振动 	转矩补偿 (转矩提升) 增益 (C4-01)	<ul style="list-style-type: none"> 低速时转矩不足时 ⇒ 增大设定值 轻载时发生失调、振动时 ⇒ 减小设定值 	1.00	0.50 ~ 1.50
<ul style="list-style-type: none"> 低速时转矩不足 起动时的冲击较大 	中间输出频率电压 (E1-08) 最低输出频率电压 (E1-10)	<ul style="list-style-type: none"> 低速时转矩不足时 ⇒ 增大设定值 起动时冲击较大时 ⇒ 减小设定值 (注) 推荐值为 200V 级变频器的设定。当为 400V 级变频器时, 为该值的 2 倍。 	E1-08: 16.0V E1-10: 12.0V <1>	初始值 ± 5V
速度精度低	滑差补偿增益 (C3-01)	设定 E2-01 (电机额定电流)、E2-02 (电机额定滑差)、E2-03 (电机的空载电流) 后, 请调整 C3-01 (滑差补偿增益)。	0.0 (无滑差补偿功能)	0.5 ~ 1.5

<1> 如果变更 A1-02 (控制模式的选择)、E1-03 (V/f 曲线选择), 出厂设定值也将随之变化。(表中为无 PG V/f 控制的出厂设定)

◆ 无 PG 矢量控制模式

表 6.2 调整变频器时使用的参数 (无 PG 矢量控制)

故障	No.	对策	出厂设定	推荐值
<ul style="list-style-type: none"> 转矩、速度响应慢 中速 (10 ~ 40Hz) 时的失调、振动 	速度反馈检出控制 (AFR) 增益 (n2-01)	<ul style="list-style-type: none"> 需要改善转矩、速度的响应性时 ⇒ 以 0.05 为单位逐渐减小设定值 发生失调、振动时 ⇒ 以 0.05 为单位逐渐增大设定值 	1.00 <1>	0.50 ~ 2.00
<ul style="list-style-type: none"> 转矩、速度响应慢 中速 (10 ~ 40Hz) 时的失调、振动 	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 1 (n2-02)	<ul style="list-style-type: none"> 需要改善转矩、速度的响应性时 ⇒ 在确认响应性的同时, 以 10ms 为单位逐渐减小设定值。 发生失调、振动或负载转动惯量较大时 ⇒ 在确认响应性的同时, 以 50ms 为单位逐渐增大设定值。 (注) 请务必设定为 $n2-02 \leq n2-03$。调整 n2-02 时, 请以相同比例增大 C4-02 (转矩补偿的一次延迟时间常数 1)。 	50ms	50 ~ 2000ms
加速结束时、减速开始时、负载急剧变化时发生 ov (过电压)	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 2 (n2-03)	<ul style="list-style-type: none"> 发生 ov 时 ⇒ 在确认响应性的同时, 以 50ms 为单位逐渐增大设定值。 响应慢时 ⇒ 在确认响应性的同时, 以 10ms 为单位逐渐减小设定值。 (注) 请务必设定为 $n2-02 \leq n2-03$。调整 n2-03 时, 请以相同比例增大 C4-06 (转矩补偿的一次延迟时间常数 2)。 	750ms	750 ~ 2000ms
	转矩补偿的一次延迟时间常数 2 (C4-06)	<ul style="list-style-type: none"> 发生 ov 时 ⇒ 在确认响应性的同时, 以 10ms 为单位逐渐增大设定值。 响应慢时 ⇒ 在确认响应性的同时, 以 2ms 为单位逐渐减小设定值。 (注) 请务必设定为 $C4-02 \leq C4-06$。调整 C4-06 时, 请以相同比例增大速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 2 (n2-03)。 	150ms	150 ~ 750ms
<ul style="list-style-type: none"> 转矩、速度响应慢 失调、振动 	转矩补偿的一次延迟时间常数 1 (C4-02)	<ul style="list-style-type: none"> 转矩、速度响应慢时 ⇒ 以 2ms 为单位逐渐减小设定值 发生失调、振动时 ⇒ 以 10ms 为单位逐渐增大设定值 (注) 请务必设定为 $C4-02 \leq C4-06$。调整 C4-02 时, 请以相同比例增大 n2-02 (速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 1)。 	20ms <2>	20 ~ 100ms
速度的响应性和稳定性有问题	滑差补偿一次延迟时间常数 (C3-02)	<ul style="list-style-type: none"> 速度响应慢时 ⇒ 以 10ms 为单位逐渐减小设定值 速度不稳定时 ⇒ 以 10ms 为单位逐渐增大设定值 	200ms <2>	100 ~ 500ms
速度精度低	滑差补偿增益 (C3-01)	<ul style="list-style-type: none"> 速度慢时 ⇒ 以 0.1 为单位逐渐增大设定值 速度快时 ⇒ 以 0.1 为单位逐渐减小设定值 	1.0 <2>	0.5 ~ 1.5
<ul style="list-style-type: none"> 电机电磁噪音较大 低速 (10Hz 或以下) 时的失调、振动 	载波频率选择 (C6-02)	<ul style="list-style-type: none"> 电机电磁噪音较大时 ⇒ 提高载波频率 低速时发生失调、振动时 ⇒ 降低载波频率 (注) 根据 o2-04 (变频器容量选择) 以及 C6-01 (HD/ND 选择) 的设定, 出厂设定会有所不同。 	7 (Swing PWM1)	0 ~ 初始值
<ul style="list-style-type: none"> 低速时转矩不足 速度响应慢 变频器起动时冲击较大 	中间输出频率电压 (E1-08) 最低输出频率电压 (E1-10)	<ul style="list-style-type: none"> 转矩、速度响应慢时 ⇒ 增大设定值 起动时冲击较大时 ⇒ 减小设定值 (注) 推荐值为 200V 级变频器的设定。当为 400V 级变频器时, 为该值的 2 倍。如果设定值过大, 即使在轻载时也可能发出大转矩指令。 	E1-08: 12.0V <2> E1-10: 2.5V <2>	初始值 ± 2V

- <1> 以下变频器的出厂设定为 1.50。
 单相 200V、最大适用电机容量为 3.7kW 的变频器。
 三相 200V、最大适用电机容量为 5.5kW 以上的变频器。
 三相 400V、最大适用电机容量为 5.5kW 以上的变频器。
- <2> 如果变更 A1-02（控制模式的选择）、E1-03（V/f 曲线选择），出厂设定值也将随之变化。（表中为无 PG V/f 控制的出厂设定）

在无 PG 矢量控制模式下，请勿调整转矩补偿（转矩提升）增益（C4-01），直接使用初始值（1.00）。

在无 PG 矢量控制模式下，再生时的速度精度不高时，请将再生动作中的滑差补偿选择置为有效（C3-04 = 1）。

◆ 用于调整失调和振动的其它参数

除“无 PG V/f 控制模式”（232 页）、“无 PG 矢量控制模式”（232 页）中说明的参数外，对控制性能有间接影响的参数如下表所示。

表 6.3 对控制性能有间接影响的参数及其用途

No.	用途
DWELL 功能 (b6-01 ~ 04)	在重载或机械的齿隙较大时，暂时保持输出频率，防止电机失速。
加减速时间 (C1-01 ~ 11)	调整加减速时间。
S 字特性 (C2-01 ~ 04)	防止加减速开始、加减速完毕时的冲击。
跳跃频率 (d3-01 ~ 04)	避开机械的共振点进行运行。
模拟量输入的滤波时间常数 (H3-13)	防止因噪音而使模拟量输入信号发生变动。
防止失速 (L3-01 ~ 06、11)	<ul style="list-style-type: none"> 防止电机失速和 ov（过电压故障）。负载过大时、突然加减速时进行设定。 在初始值时为有效，通常无需变更。但在使用制动电阻器时，请设定为减速中防止失速功能 L3-04 = 0（无效）。
转矩极限 (L7-01 ~ 04、06、07)	<ul style="list-style-type: none"> 设定无 PG 矢量控制时的最大转矩。 增大设定时，请使变频器容量大于电机容量。减小设定时，重载电机会失速，敬请注意。

6.3 变频器的警报及故障显示功能

◆ 警报及故障的种类

变频器或电机的动作异常时，首先会在 LED 操作器上显示，请确认警报 / 故障显示的内容。

即使阅读本章的说明也无法解决故障时，请在确认以下项目后与本公司代理店联系或拨打本公司的客户服务热线（联系方式见封底）。

- 变频器的型号
- 软件版本
- 购买日期
- 垂询内容（故障的状况等）

变频器运行中发生的警报及故障如表 6.4 所示。

变频器发生故障时，请与本公司或离您最近的分公司联系。（联系地址见本书的封底。）

表 6.4 警报及故障的种类

种类	警报及故障发生时的变频器的动作
故障	检出故障时，会出现以下状况。 <ul style="list-style-type: none"> • LED 操作器（或 LCD 操作器）上出现表示故障内容的文字，ALM 指示灯点亮。 • 变频器输出被切断，电机自由运行停止。 • 但如果是可以选择停止方法的故障，则会按照设定的停止方法来停止。 • 进行多功能接点输出 H2-□□=E（故障）的设定时，信号关闭。 对策：检出故障后，必须进行复位操作使变频器再起动。关于复位操作，请参照“故障复位”（260 页）。
轻故障、警告	检出轻故障、警告时，会出现以下状况。 <ul style="list-style-type: none"> • LED 操作器（或 LCD 操作器）上出现表示轻故障内容的闪烁文字，ALM 指示灯闪烁。 • 电机不停止运行。 • 轻故障时：进行多功能接点输出 H2-□□=10（轻故障）的设定时，信号关闭。 • 警告时：进行多功能接点输出 H2-□□=10（轻故障）的设定时，故障接点不动作。 对策：检出轻故障、警告后，请排除故障原因。排除故障原因后，变频器会自动回到原来的状态。
操作故障	在参数输入错误、参数间的组合不正确以及选购卡的连接不当时出现的故障显示。检出操作故障时，会出现以下状况。 <ul style="list-style-type: none"> • LED 操作器（或 LCD 操作器）上将显示表示故障内容的文字。 • 多功能接点输出不动作。 对策：检出故障后，请正确设定参数以排除故障原因。在没有正确设定参数之前，变频器将无法起动。
自学习故障	自学习中发生的故障。检出自学习故障时，会出现以下状况。 <ul style="list-style-type: none"> • LED 操作器（或 LCD 操作器）上将显示表示故障内容的文字。 • 多功能接点输出不动作。 • 电机自由运行停止。 对策：检出故障后，请排除故障原因，再次进行自学习。

◆ 警报及故障显示一览

■ 故障显示一览

发生故障时，LED 操作器上显示的文字“点亮”，而非“闪烁”（ALM 指示灯也点亮）。闪烁显示表明故障为“轻故障、警告”，请参照“轻故障、警告”（236 页）。例如，ov（主回路过电压）就有故障和轻故障 2 种显示。

操作器显示		名称	页码	操作器显示		名称	页码
<i>bUS</i>	bUS	选购卡通信故障	238	<i>FbL</i>	FbL	PID 的反馈丧失	241
<i>CE</i>	CE	MEMOBUS 通信故障	238	<i>GF</i>	GF	接地短路	241
<i>CF</i>	CF	控制故障	238	<i>LF</i>	LF	输出缺相	241
<i>CoF</i>	CoF	电流偏置故障	238	<i>LF2</i>	LF2	输出电流失衡	241
<i>CPF02</i>	CPF02	A/D 转换器故障	238	<i>nSE</i>	nSE	Node Setup 故障	241
<i>CPF03</i>	CPF03	PWM 数据异常	239	<i>oC</i>	oC	过电流	241
<i>CPF06</i>	CPF06	EEPROM 数据异常	239	<i>oFA00</i>	oFA00	连接了不匹配的选购件或选购件连接不良	242
<i>CPF07</i>	CPF07	端子电路板通信故障	239	<i>oFA01</i>	oFA01	选购卡故障（端口 A）	242
<i>CPF08</i>	CPF08	EEPROM 串行通信故障	239	<i>oFA03</i>	oFA03	选购卡故障（端口 A）	242
<i>CPF11</i>	CPF11	RAM 故障	239	<i>oFA04</i>	oFA04	选购卡故障（端口 A）	242
<i>CPF12</i>	CPF12	闪存故障	239	<i>oFA30</i> ~ <i>oFA43</i>	oFA30 ~ oFA43	通信选购卡故障（端口 A）	242
<i>CPF13</i>	CPF13	监视装置故障	239	<i>oH</i>	oH	散热片过热	242
<i>CPF14</i>	CPF14	控制回路故障	239	<i>oH1</i>	oH1	散热片过热	242
<i>CPF16</i>	CPF16	时钟故障	239	<i>oH3</i>	oH3	电机过热警告 1 (PTC 输入)	243
<i>CPF17</i>	CPF17	中断故障	239	<i>oH4</i>	oH4	电机过热警告 2 (PTC 输入)	243
<i>CPF18</i>	CPF18	控制回路故障	239	<i>oL1</i>	oL1	电机过载	243
<i>CPF19</i>	CPF19	控制回路故障	239	<i>oL2</i>	oL2	变频器过载	244
<i>CPF20</i> 或 <i>CPF21</i>	CPF20 或 CPF21	RAM 故障	239	<i>oL3</i>	oL3	过转矩检出 1	244
		闪存故障		<i>oL4</i>	oL4	过转矩检出 2	244
		监视装置故障		<i>oL5</i>	oL5	机械老化检出 1	244
		时钟故障		<i>oL7</i>	oL7	高滑差制动过载	244
<i>CPF22</i>	CPF22	A/D 转换器故障	239	<i>oPr</i>	oPr	操作器连接不良	244
<i>CPF23</i>	CPF23	PWM 反馈数据异常	239	<i>oS</i>	oS	过速 (简易带 PG V/f 模式)	245
<i>CPF24</i>	CPF24	变频器容量信号故障	239	<i>ov</i>	ov	主回路过电压	245
<i>CPF25</i>	CPF25	端子电路板未连接	239	<i>PF</i>	PF	主回路电压故障	245
<i>dEv</i>	dEv	速度偏差过大 (简易带 PG V/f 模式)	240	<i>PGo</i>	PGo	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式)	246
<i>dWFL</i>	dWFL	DriveWorksEZ 故障	240	<i>rH</i>	rH	安装型制动电阻器过热	246
<i>E5</i>	E5	MECHATROLINK 监视装置故障	240	<i>rr</i>	rr	内置制动晶体管故障	246
<i>EF0</i>	EF0	来自通信选购卡的外部故障输入	240	<i>SC</i>	SC	输出短路或 IGBT 故障	246
<i>EF1</i> ~ <i>EF7</i>	EF1 ~ EF7	外部故障（输入端子 S1 ~ S7）	240	<i>SEr</i>	SEr	速度搜索重试故障	246
<i>Err</i>	Err	EEPROM 写入不当	240	<i>STo</i>	STo	失调检出	246
<i>FbH</i>	FbH	PID 反馈超值	240	<i>UL3</i>	UL3	转矩不足检出 1	247

6.3 变频器的警报及故障显示功能

操作器显示		名称	页码
UL4	UL4	转矩不足检出 2	247
UL5	UL5	机械老化检出 2	247
Uv1	Uv1	主回路欠电压	247

操作器显示		名称	页码
Uv2	Uv2	控制电源故障	247
Uv3	Uv3	冲击防止回路故障	247

- (注) 1. 发生 CPF11 ~ 19 时, LED 操作器上将显示 [CPF00] 或 [CPF11]。
2. CPF00、01、Uv1、Uv2 的故障不保留在故障记录中。

■ 轻故障、警告

发生轻故障、警告时, LED 操作器上显示的文字将闪烁。文字不闪烁时, 则为“故障”, 请参照“■ 故障显示一览”(235 页)。例如, ov (主回路过电压) 就有故障和轻故障 2 种显示。

表 6.5 轻故障、警告显示

操作器显示		名称	轻故障输出 (H2-□□=10)	页码
AEr	AEr	站号设定故障 (CC-Link、CANopen、MECHATROLINK)	有	248
bb	bb	变频器基极封锁	无	248
bUS	bUS	选购卡通信故障	有	248
CALL	CALL	通信等待中	有	248
CE	CE	MEMOBUS 通信故障	有	249
CrST	CrST	运行指令输入中复位	有	249
CyC	CyC	MECHATROLINK 通信周期设定错误	有	249
dEv	dEv	速度偏差过大 (简易带 PG V/f 模式)	有	249
dnE	dnE	Drive Disable 中	有	249
dWAL	dWAL	DriveWorksEZ 警报	有	240
E5	E5	MECHATROLINK 监视装置故障	有	240
EF	EF	正反转指令同时输入	有	249
EF0	EF0	通信卡外部故障检出中	有	250
EF1 ~ EF7	EF1 ~ EF7	外部故障 (输入端子 S1 ~ S7)	有	240
FbH	FbH	PID 反馈超值	有	250
FbL	FbL	PID 的反馈丧失	有	250
Hbb	Hbb	安全信号输入中	有	250
HbbF	HbbF	安全信号输入中	有	250
HCA	HCA	电流警告	有	251
LT-1	LT-1	冷却风扇维护时期	无 <I>	251
LT-2	LT-2	电容器维护时期	无 <I>	251
LT-3	LT-3	冲击电流防止继电器维护时期	无 <I>	251
LT-4	LT-4	IGBT 维护时期 (50%)	无 <I>	251
oH	oH	散热片过热	有	251
oH2	oH2	变频器过热预警	有	252
oH3	oH3	电机过热	有	252

操作器显示		名称	轻故障输出 (H2-□□=10)	页码
oL3	oL3	过转矩 1	有	252
oL4	oL4	过转矩 2	有	252
oL5	oL5	机械老化检出 1	有	244
oS	oS	过速 (简易带 PG V/f 模式)	有	252
ou	ov	主回路过电压	有	252
PASS	PASS	MEMOBUS 通信测试模式正常	无	252
PGo	PGo	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式)	有	253
rUn	rUn	运行中输入电机切换指令	有	253
SE	SE	MEMOBUS 通信测试模式故障	有	253
TrPC	TrPC	IGBT 维护时期 (90%)	有	253
UL3	UL3	转矩不足 1	有	253
UL4	UL4	转矩不足 2	有	253
UL5	UL5	机械老化检出 2	有	247
Uu	Uv	主回路欠电压	有	253

<1> H2-□□ = 2F 时被输出。

■ 操作故障

表 6.6 操作故障显示

操作器显示		名称	页码	操作器显示		名称	页码
oPE01	oPE01	变频器容量的设定故障	254	oPE08	oPE08	参数选择不当	255
oPE02	oPE02	参数设定范围不当	254	oPE09	oPE09	PID 控制的选择不当	255
oPE03	oPE03	多功能输入的选择不当	254	oPE10	oPE10	V/f 数据的设定不当	256
oPE04	oPE04	端子电路板更换检出	255	oPE11	oPE11	载波频率的设定不当	256
oPE05	oPE05	指令的选择不当	255	oPE13	oPE13	脉冲序列监视选择不当	256
oPE07	oPE07	多功能模拟量输入的选择不当	255				

■ 自学习故障

表 6.7 自学习故障显示

操作器显示		名称	页码	操作器显示		名称	页码
End1	End1	V/f 设定过大	257	Er-04	Er-04	线间电阻异常	257
End2	End2	电机铁芯饱和系数故障	257	Er-05	Er-05	空载电流异常	257
End3	End3	额定电流设定警告	257	Er-08	Er-08	额定滑差异常	257
Er-01	Er-01	电机数据异常	257	Er-09	Er-09	加速故障	258
Er-02	Er-02	发生轻故障	257	Er-11	Er-11	电机速度故障	258
Er-03	Er-03	STOP 键输入	257	Er-12	Er-12	电流检出故障	258

6.4 故障

◆ 故障显示、原因及对策

表 6.8 故障显示及对策

LED 操作器显示		故障名称
BUS	BUS	选购卡通信故障
		<ul style="list-style-type: none"> 检出通信故障。 将运行指令或频率指令选择为“通过通信卡设定”时检出。
原因		对策
没有来自上位装置的通信指令		确认是否有接线错误。 ⇒ 正确进行接线。
通信电缆的接线不正确, 或发生短路、断线		⇒ 排除接地短路或者断线部位。
受到干扰导致通信数据发生故障		确认抗干扰对策的状况。 ⇒ 检查控制回路的接线、主回路的接线、接地线, 充分采取抗干扰对策。 ⇒ 如果电磁接触器是干扰的发生源, 则在电磁接触器的线圈上连接浪涌抑制器。 ⇒ 将通信电缆更换为本公司推荐的产品。或者将通信电缆更换为带屏蔽的电缆, 并在主站或者电源侧(一次侧)进行屏蔽线的接地。 ⇒ 设置独立的通信电源, 将其作为通信专用的电源。并在电源的输入侧连接噪音滤波器。
选购卡损坏		⇒ 接线没有故障, 但故障无法排除时, 请更换选购卡。
选购卡和变频器的连接不正确		检查选购卡的接口和变频器主体的接口是否正确连接。 ⇒ 正确地将选购卡安装到变频器上。
LED 操作器显示		故障名称
CE	CE	MEMOBUS 通信故障
		在接收 1 次控制数据后, H5-09 (MEMOBUS 通信故障检出时间) 设定时间以上无法正常接收。
原因		对策
通信电缆的接线不正确, 或发生短路、断线		确认是否有接线错误。 ⇒ 正确进行接线。 ⇒ 排除接地短路或者断线部位。
受到干扰导致通信数据发生故障		确认抗干扰对策的状况。 ⇒ 检查控制回路的接线、主回路的接线、接地线, 充分采取抗干扰对策。 ⇒ 如果电磁接触器是干扰的发生源, 则在电磁接触器的线圈上连接浪涌抑制器。 ⇒ 将通信电缆更换为本公司推荐的产品。或者将通信电缆更换为带屏蔽的电缆, 并在主站或者电源侧(一次侧)进行屏蔽线的接地。 ⇒ 设置独立的通信电源, 将其作为通信专用的电源。并在电源的输入侧连接噪音滤波器。
LED 操作器显示		故障名称
CF	CF	控制故障
		在减速停止中, 持续 3 秒钟或以上达到转矩极限。 (无 PG 矢量控制模式)
原因		对策
电机参数的设定不正确		⇒ 修改电机参数的设定, 再次进行自学习。
转矩极限的设定值过小		⇒ 将 L7-01 ~ L7-04 (转矩极限) 设定为最佳值。
负载惯性较大		⇒ 调整 C1-02、C1-04、C1-06、C1-08 (减速时间) 中所使用的参数。 ⇒ 将频率指令降低到最低输出频率, 减速后切断运行指令。
LED 操作器显示		故障名称
CoF	CoF	电流偏置故障
		电流检出回路不良, 或在电机中残留有感应电压的状态下 (自由运行中、急减速后等) 开始运行。
原因		对策
由于在残留有感应电压的状态下开始运行, 导致在电流偏置的自动调整中, 调整值超出了容许范围。		⇒ 设计等到感应电压消失后再开始运行的顺控。 ⇒ 将 b3-01 (启动时速度搜索选择) 设定为 1 (有效)。 ⇒ 请从外部端子使用外部搜索指令 1 或 2 (H1-□□ = 61 或 62) 进行速度搜索。 (注) PM 电机控制时, 外部搜索指令 1 和外部搜索指令 2 的动作相同。
硬件故障		⇒ 更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
CPF02	CPF02	A/D 转换器故障
		A/D 转换器的故障
原因		对策
控制回路损坏		开、关电源, 确认动作。 ⇒ 若再次出现故障, 则更换变频器。
控制回路端子 (+V、AC) 短路		确认控制回路端子是否有接线错误。 ⇒ 正确进行接线。 ⇒ 确认频率设定用可变电阻等的电阻值以及接线。
流向控制回路端子 (+V、AC) 的电流超过了容许值		确认 +V 端子的电流值。 ⇒ 将控制回路端子 (+V) 的电流控制在 20mA 或以下。

LED 操作器显示		故障名称
CPF03	CPF03	PWM 数据异常
		PWM 数据的故障
原因		对策
硬件故障		⇒ 更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
CPF06	CPF06	EEPROM 数据异常
		EEPROM 中存储的数据有故障。
原因		对策
控制回路损坏		开、关电源，确认动作。
输入参数写入指令的过程中，变频器电源被切断。（使用通信卡时）		⇒ 执行初始化（A1-03 = 2220, 3330）。 ⇒ 初始化后仍发生 CPF06 故障时，则更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
CPF07	CPF07	端子电路板通信故障
		与端子电路板的通信不良。
原因		对策
端子电路板与控制电路板的连接不良		⇒ 关闭变频器的电源，重新连接端子电路板。
LED 操作器显示		故障名称
CPF08	CPF08	EEPROM 串行通信故障
		与 EEPROM 通信不良。
原因		对策
端子电路板与控制电路板的连接不良		⇒ 关闭变频器的电源，重新连接端子电路板。
LED 操作器显示		故障名称
CPF11	CPF11	RAM 故障
CPF12	CPF12	闪存故障
		ROM（闪存）故障
CPF13	CPF13	监视装置故障
		自我诊断故障
CPF14	CPF14	控制回路故障
		CPU 不良（干扰等导致 CPU 的误动作）
CPF16	CPF16	时钟故障
		基准时钟故障
CPF17	CPF17	中断故障
		内部处理的时间故障
CPF18	CPF18	控制回路故障
		CPU 不良（干扰等导致 CPU 的误动作）
CPF19	CPF19	控制回路故障
		CPU 不良（干扰等导致 CPU 的误动作）
CPF20 或 CPF21	CPF20 或 CPF21	发生了以下任一故障。 RAM 故障 / FLASH 故障 / 监视装置回路异常中断 / 时钟故障
		<ul style="list-style-type: none"> • RAM 故障 • 闪存故障（ROM 故障） • 监视装置故障 • 时钟故障
原因		对策
硬件故障		⇒ 更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
CPF22	CPF22	A/D 转换器故障
		A/D 转换器的故障
原因		对策
控制回路损坏		开、关电源，确认动作。请参照“6.8 故障发生后变频器的再起动作方法”（259 页）。 ⇒ 若再次出现故障，则更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
CPF23	CPF23	PWM 反馈数据异常
		PWM 反馈数据的故障
CPF24	CPF24	变频器容量信号故障
		输入了本变频器中不存在的容量信号。 （启动电源时检查）
原因		对策
硬件故障		⇒ 更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
CPF25	CPF25	端子电路板未连接
		端子电路板未切实地插入接口。
原因		对策
端子电路板未切实地插入接口		将端子电路板切实地插入变频器接口，再次接通电源。

6.4 故障

LED 操作器显示		故障名称
dEv	dEv	速度偏差过大（简易带 PG V/f 模式） 脉冲输入的速度检出值和速度指令的偏差超过速度偏差过大（dEv）检出值（F1-10）的状态持续时间超过了速度偏差过大（dEv）检出时间（F1-11）。
原因		对策
负载过大		确认负载的大小。 ⇒ 减小负载。
加减速时间过短		⇒ 增大 C1-01 ~ C1-08（加减速时间）中所用参数的设定值。
负载为锁定状态		⇒ 检查机械系统。
参数的设定不正确		⇒ 重新设定 F1-10、F1-11。
电机被制动器机械性制动		⇒ 打开制动器。
LED 操作器显示		故障名称
$dWAL$	dWAL	DriveWorksEZ 程序输出故障
$dWFL$	dWFL	DriveWorksEZ 故障
原因		对策
DriveWorksEZ 程序输出故障		⇒ 排除故障原因。（并非变频器故障。）
LED 操作器显示		故障名称
$E5$	E5	MECHATROLINK 监视装置故障 检出监视装置故障。
原因		对策
指令控制器发送的数据的监视时钟不连续		⇒ 发出 DISCONNECT 或 ALM_CLR 指令后，再次以 CONNECT 指令或 SYNC_SET 指令转移到相位 3。
LED 操作器显示		故障名称
$EF0$	EF0	来自通信选购卡的外部故障输入 外部机器的警报功能动作。
原因		对策
将 F6-03（外部故障（EFO）检出时的动作选择）设定为 3（继续运行）以外的值时，通过通信数据输入（发送）了上位装置的外部故障		⇒ 排除外部故障原因。 ⇒ 解除上位装置的外部故障输入。
指令程序故障		⇒ 进行上位指令程序的动作检查，并适当修改。
LED 操作器显示		故障名称
$EF1$	EF1	外部故障（输入端子 S1） 从多功能接点输入端子（S1）输入了外部故障。
$EF2$	EF2	外部故障（输入端子 S2） 从多功能接点输入端子（S2）输入了外部故障。
$EF3$	EF3	外部故障（输入端子 S3） 从多功能接点输入端子（S3）输入了外部故障。
$EF4$	EF4	外部故障（输入端子 S4） 从多功能接点输入端子（S4）输入了外部故障。
$EF5$	EF5	外部故障（输入端子 S5） 从多功能接点输入端子（S5）输入了外部故障。
$EF6$	EF6	外部故障（输入端子 S6） 从多功能接点输入端子（S6）输入了外部故障。
$EF7$	EF7	外部故障（输入端子 S7） 从多功能接点输入端子（S7）输入了外部故障。
原因		对策
外部机器的警报功能动作		⇒ 排除外部故障原因，解除多功能输入的外部故障输入。
接线不正确		确认是否进行了 H1-□□ = 20 ~ 2B（外部故障）设定的端子上正确连接了信号线。 ⇒ 正确连接信号线。
多功能接点输入的分配不正确		确认是否将 H1-□□ = 20 ~ 2B（外部故障）分配给了预约范围端子。 ⇒ 变更分配。
LED 操作器显示		故障名称
Err	Err	EEPROM 写入不当 EEPROM 写入时的对照不一致。
原因		对策
-		⇒ 尝试按  。 ⇒ 重新设定参数。 ⇒ 尝试开、关电源。请参照“6.8 故障发生后变频器的再启动方法”（259 页）。
LED 操作器显示		故障名称
FbH	FbH	PID 反馈超值 在有 PID 反馈故障检出选择（b5-12 = 2 或 5）时，PID 反馈输入 > PID 反馈超值检出值（b5-36）的状态持续了 PID 反馈超值检出时间（b5-37）。
原因		对策
参数的设定不正确		⇒ 重新设定 b5-36、b5-37。

PID 反馈的接线不正确		确认 PID 控制是否有接线错误。 ⇒ 正确进行接线。
反馈用传感器发生故障		确认控制机器侧传感器的状态。 ⇒ 如有破损, 则更换传感器。
LED 操作器显示		故障名称
FbL	FbL	PID 的反馈丧失 在有 PID 反馈故障检出选择 (b5-12 = 2 或 5) 时, PID 反馈输入 < PID 反馈丧失检出值 (b5-13) 的状态持续了 PID 反馈丧失检出时间 (b5-14)。
原因		对策
参数的设定不正确		⇒ 重新设定 b5-13、b5-14。
PID 反馈的接线不正确		确认 PID 控制是否有接线错误。 ⇒ 正确进行接线。
反馈用传感器发生故障		确认控制机器侧传感器的状态。 ⇒ 如有破损, 则更换传感器。
LED 操作器显示		故障名称
Gf	GF	接地短路 在变频器输出侧, 接地短路电流超过变频器额定输出电流的约 50%。 (变频器型号为 CIMR-V□2A0020 ~ 2A0069 及 CIMR-V□4A0011 ~ 4A0038, L8-09=1 时保护动作有效)
原因		对策
电机烧毁或发生绝缘老化		确认电机的绝缘电阻。 ⇒ 如果导通, 则更换电机。
由于电缆破损而发生接触、接地短路		检查电机的动力电缆 ⇒ 排除发生接地短路的部位, 再次接通电源。 确认电缆与⊕端子间的电阻值。 ⇒ 如果导通, 则更换电缆。
电缆与⊕端子的分布电容较大		⇒ 电缆长度超过 100m 时, 降低载波频率。 ⇒ 采取降低分布电容的对策。
硬件不良		⇒ 更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
Lf	LF	输出缺相 变频器输出侧发生缺相。 (设定为 L8-07=1 或 2 时检出。)
原因		对策
输出电缆断线		确认输出电缆的接线是否发生断线或接线错误。 ⇒ 正确进行接线。
电机线圈断线		测定电机线间电阻。 ⇒ 线圈断线时, 应更换电机。
输出端子松动		确认端子是否松动。 ⇒ 请按照本手册中的紧固力矩拧紧端子。(参照 51 页)
使用了容量低于变频器额定输出电流 5% 的电机		修改变频器容量或电机容量。
变频器输出晶体管的开路损坏		⇒ 更换变频器。
连接了单相电机		⇒ 本变频器不能使用单相电机。
LED 操作器显示		故障名称
$Lf2$	LF2	输出电流失衡 PM 电机输出电流的三相失衡。
原因		对策
变频器输出侧接线发生了缺相		确认变频器输出侧的接线是否发生断线或接线错误。 ⇒ 正确进行接线。
变频器输出侧的接线端子松动		确认端子是否松动。 ⇒ 请按照本手册中的紧固力矩拧紧端子。(参照 51 页)
栅极驱动信号缺相		⇒ 更换变频器。(更换前请向本公司垂询。)
电机阻抗的三相失衡		测定电机的各线间电阻, 确认三相是否发生偏差或断线。 ⇒ 更换电机。(更换前请向本公司垂询。)
LED 操作器显示		故障名称
nSE	nSE	Node Setup 故障
原因		对策
在运行中, 分配了 Node Setup 功能的端子变为 ON		⇒ 确认是否从外部端子或通信选购卡输入了运行指令。
在 Node Setup 功能动作中变频器输出了运行指令		⇒ 在使用 Node Setup 功能时, 将变频器的运行指令置为 OFF。
LED 操作器显示		故障名称
oC	oC	过电流 检出的变频器输出电流超过了过电流检出值。
原因		对策
电机烧毁或发生绝缘老化		确认电机的绝缘电阻。 ⇒ 如果导通, 则更换电机。
由于电缆破损而发生接触、接地短路		检查电机的动力电缆。 ⇒ 排除发生接地短路的部位, 再次接通电源。 确认电缆与⊕端子间的电阻值。 ⇒ 如果导通, 则更换电缆。

6.4 故障

负载过大	测量流过电机的电流值。 ⇒ 如果电流值超过了变频器的额定电流，则更换为容量更大的变频器。 确认电流值是否急剧变化。 ⇒ 电流急剧变化时，减小负载变动，或者增大变频器的容量。
所设定的加减速时间过短	通过负载的惯性力矩和加速时间，计算加速时所需的转矩。 ⇒ 转矩值不当时，请采取以下对策。 • 增大 C1-01、C1-03、C1-05、C1-07（加速时间）。 • 增大 C2-01 ~ 04（S 特性）的设定值。 • 增大变频器的容量。
使用了特殊电机或最大适用容量以上的电机	确认电机容量。 ⇒ 请重新组合电机和变频器，使电机铭牌的额定电流 ≤ 变频器的额定电流。
在变频器输出侧（二次侧）进行了电磁接触器的开、闭	请接入顺控器，使变频器输出电流的过程中电磁接触器不会发生开、闭。
V/f 的设定异常	调查 V/f 设定的频率和电压的关系。 ⇒ 调整 E1-04 ~ E1-10。（第 2 电机时：调整 E3-04 ~ E3-10。） ⇒ 相对于频率的电压过高时，请降低电压。
转矩提升量较大	确认转矩提升量。 ⇒ 降低 C4-01（转矩补偿（转矩提升）增益）的值，直到电流减少、电机不失速。
由于干扰而发生误动作	确认抗干扰对策的状况。 ⇒ 检查控制回路的接线、主回路的接线、接地线，充分采取抗干扰对策。
过励磁运行时的增益过大	确认故障是否是在过励磁运行时发生。 ⇒ 请考虑电机的磁饱和，减小 n3-13（过励磁制动增益）的设定。
电机在自由运行中起动	请采取以下任意一项对策。 将 b3-01（起动时速度搜索选择）设定为 1（有效）。 从多功能接点输入端子输入速度搜索指令。 （将 61 或 62（外部搜索指令）分配到 H1-□□。）
电机代码设定不正确 （PM 用无 PG 矢量控制模式）	⇒ 根据使用的 PM 电机或 IPM 电机，正确设定 E5-01（电机代码的选择（PM 用））。
控制模式与使用电机的组合不正确	确认 A1-02（控制模式的选择）的设定。 ⇒ 使用 IM 电机时，A1-02=0 或 2。 ⇒ 使用 PM 电机时，A1-02=5。
电机电缆的接线长度较长	⇒ 增大变频器的容量。
LED 操作器显示 故障名称	
oFA00	oFA00
选购件连接不良	
连接了不匹配的选购件。	
原因 对策	
连接了与本变频器不匹配的选购卡	
⇒ 连接与本变频器匹配的选购卡。	
LED 操作器显示 故障名称	
oFA01	oFA01
选购卡故障（端口 A）	
选购件连接不良	
原因 对策	
变频器和选购卡间的接口连接不正确	
⇒ 关闭电源，将选购卡正确连接到变频器接口上。	
LED 操作器显示 故障名称	
oFA03	oFA03
选购卡故障（端口 A）	
选购件自我诊断故障。	
oFA04	oFA04
选购卡故障（端口 A）	
选购件 Flash 写入模式	
oFA30 ~ oFA43	oFA30 ~ oFA43
通信选购卡故障（端口 A）	
选购卡硬件不良	
原因 对策	
选购卡硬件故障	
⇒ 更换选购卡。（详情请向本公司垂询。）	
LED 操作器显示 故障名称	
oH	oH
散热片过热	
变频器散热片的温度超过 L8-02 的设定值（90 ~ 100°C）。 （注） L8-02 的出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。	
原因 对策	
环境温度过高	
确认环境温度。 ⇒ 改善控制柜内的换气。 ⇒ 安装冷却装置（冷却风扇或冷却空调等），降低环境温度。 ⇒ 如果周围有发热体，应将其去除。	
负载较大	测定输出电流。 ⇒ 降低负载。 ⇒ 降低 C6-02（载波频率选择）。
变频器内置冷却风扇停止运行	⇒ 更换冷却风扇（参照 276 页）。 （注） 更换后请将 o4-03（冷却风扇维护设定）设定为 0。 将维护计时器清零，重新开始测量风扇的运行时间。

LED 操作器显示		故障名称
oH1	oH1	散热片过热
		变频器散热片的温度超过了 oH1 的检出值。 (注) 检出温度根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。
原因		对策
环境温度过高		确认环境温度。 ⇒ 改善控制柜内的换气。 ⇒ 安装冷却装置 (冷却风扇或冷却空调等), 降低环境温度。 ⇒ 如果周围有发热体, 应将其去除。
负载较大		测定输出电流。 ⇒ 降低负载。 ⇒ 降低 C6-02 (载波频率选择)。
流向控制回路端子 +V 的电流超过了容许值		确认 +V 端子的电流值。 ⇒ 将控制回路端子 (+V) 的电流控制在 20mA 或以下。
LED 操作器显示		故障名称
oH3	oH3	电机过热警告 1 (PTC 输入)
		从模拟量输入端子 A1 或 A2 输入的电机过热信号超过了警报检出值。 (设定为 H3-02 或 H3-10=E (电机温度输入 (PTC 输入)) 时)
原因		对策
电机发生过热		确认负载的大小、加减速时间、周期时间。 ⇒ 减小负载。 ⇒ 增大 C1-01 ~ C1-08 (加减速时间) 中所用参数的设定值。 ⇒ 调整 E1-04 ~ E1-10 (V/f 曲线的任意输入)。主要减小 E1-08 和 E1-10 的设定值。 (注) 如果 E1-08 和 E1-10 的设定值过小, 低速时的负载耐力也会减小, 敬请注意。 确认电机额定电流的设定。 ⇒ 请将 E2-01 (电机额定电流) 设定为电机铭牌上标明的值。 确认电机的冷却系统是否正常工作。 ⇒ 修理、更换电机的冷却系统。
LED 操作器显示		故障名称
oH4	oH4	电机过热警告 2 (PTC 输入)
		从模拟量输入端子 A1 或 A2 输入的电机过热信号超过故障检出值。 (设定为 H3-02 或 H3-10=E (电机温度输入 (PTC 输入)) 时)
原因		对策
电机发生过热		确认负载的大小、加减速时间、周期时间。 ⇒ 减小负载。 ⇒ 增大 C1-01 ~ C1-08 (加减速时间) 中所用参数的设定值。 ⇒ 调整 E1-04 ~ E1-10 (V/f 曲线的任意输入)。主要减小 E1-08 和 E1-10 的设定值。 (注) 如果 E1-08 和 E1-10 的设定值过小, 低速时的负载耐力也会减小, 敬请注意。 确认电机额定电流的设定。 ⇒ 请将 E2-01 (电机额定电流) 设定为电机铭牌上标明的值。 确认电机的冷却系统是否正常工作。 ⇒ 修理、更换电机的冷却系统。
LED 操作器显示		故障名称
oL1	oL1	电机过载
		(注) 在 U4-16 (电机过载累计值) 减少到低于 100 以前, 无法对 oL1 进行复位。请稍微等到 U4-16 的设定值低于 100 后再进行复位。
原因		对策
负载过大		确认负载的大小。 ⇒ 减小负载。
加减速时间、周期时间过短		确认加减速时间、周期时间。 ⇒ 增大 C1-01 ~ C1-08 (加减速时间) 中所用参数的设定值。
• 低速运行时发生过载 • 使用通用电机时, 即使在低于额定电流的状态下运行, 在低速运行时也可能发生过载。		⇒ 减小负载。 ⇒ 提高速度。 ⇒ 低速下使用较多时, 应使用更大一级的电机或变频器专用电机。
使用变频器专用电机时, L1-01 (电机保护功能选择)=1 (通用电机的保护)		使 L1-01 = 2。
V/f 特性的电压过高		⇒ 调整 E1-04 ~ E1-10 (V/f 曲线的任意输入)。主要减小 E1-08 和 E1-10 的设定值。 (注) 如果 E1-08 和 E1-10 的设定值过小, 低速时的负载耐力也会减小, 敬请注意。
E2-01 (电机额定电流) 的设定不当		确认电机额定电流。 ⇒ 请将 E2-01 (电机额定电流) 设定为电机铭牌上标明的值。
基本频率的设定值较低		确认电机铭牌上标明的额定频率。 ⇒ 将 E1-06 (基本频率 (FA)) 设定为电机的额定频率值。
用 1 台变频器驱动多台电机		⇒ 将 L1-01 (电机保护功能选择) 设定为 0 (无效), 并在各电机上安装热继电器。
电子热继电器的特性与电机负载的特性不一致		确认电机的特性。 ⇒ 正确设定 L1-01 (电机保护功能选择)。 ⇒ 安装外部热继电器。
电子热继电器的动作值不正确		确认电机铭牌上标明的额定电流。 ⇒ 修改 E2-01 (电机额定电流) 的设定。

6.4 故障

设定了过励磁运行	过励磁运行导致电机的损失增大。 ⇒ 减小 n3-13 (过励磁制动增益)。 ⇒ 将 L3-04 (减速中防止失速功能选择) 设定为 4 以外的数值。 ⇒ 将 n3-23 (过励磁运行选择) 设定为 0 (无效)。
速度搜索相关参数的设定不当	修改速度搜索相关参数的设定。 ⇒ 调整 b3-02 (速度搜索动作电流)、b3-03 (速度搜索减速时间)。 ⇒ 进行自学习后, 使用 b3-24 = 1 (速度推定形搜索功能)。
由于输入电源缺相而导致输出电流失调	⇒ 确认有无输入缺相, 改善缺相。
LED 操作器显示	
故障名称	
oL2	oL2
变频器过载	
电子热继电器进行变频器过载保护动作。	
原因	
对策	
负载过大	确认负载的大小。 ⇒ 减小负载。
加减速时间、周期时间过短	确认加减速时间、周期时间。 ⇒ 增大 C1-01 ~ C1-08 (加减速时间) 中所用参数的设定值。
V/f 特性的电压过高	⇒ 调整 E1-04 ~ E1-10 (V/f 曲线的任意输入)。主要减小 E1-08 和 E1-10 的设定值。 (注) 如果 E1-08 和 E1-10 的设定值过小, 低速时的负载耐量也会减小, 敬请注意。
变频器容量过小	⇒ 更换为容量大的变频器。
低速运行时发生过载	⇒ 减小低速运行时的负载。 ⇒ 增大变频器的容量级别。(更换为容量大的变频器) ⇒ 降低 C6-02 (载波频率选择)。
转矩提升量较大	确认转矩提升量。 ⇒ 降低 C4-01 (转矩补偿 (转矩提升) 增益) 的值, 直到电流减少、电机不失速。
速度搜索相关参数的设定不当	修改速度搜索相关参数的设定。 ⇒ 调整 b3-02 (速度搜索动作电流)、b3-03 (速度搜索减速时间)。 ⇒ 进行自学习后, 使用 b3-24=1 (速度推定形搜索功能)。
由于输入缺相而导致输出电流失调	⇒ 确认有无输入缺相, 改善缺相。
LED 操作器显示	
故障名称	
oL3	oL3
过转矩检出 1	
超过 L6-02 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的电流值并持续超过了 L6-03 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 规定的时间。	
原因	
对策	
参数的设定不正确	⇒ 重新设定 L6-02、L6-03。
机械侧发生故障 (例如) 发生过转矩, 机械被锁定等	确认机械的使用状态。 ⇒ 排除故障原因。
LED 操作器显示	
故障名称	
oL4	oL4
过转矩检出 2	
超过 L6-05 (过转矩 / 转矩不足检出值 2) 设定的电流值并持续超过了 L6-06 (过转矩 / 转矩不足检出时间 2) 规定的时间。	
原因	
对策	
参数的设定不正确	⇒ 重新设定 L6-05、L6-06。
机械侧发生故障 (例如) 发生过转矩, 机械被锁定等	确认机械的使用状态。 ⇒ 排除故障原因。
LED 操作器显示	
故障名称	
oL5	oL5
机械老化检出 1	
过转矩时达到了 L6-08 指定的条件。	
原因	
对策	
发生过转矩, 达到了 L6-08 (机械老化检出动作选择) 设定值所指定的条件	⇒ 确认机械的老化程度。
LED 操作器显示	
故障名称	
oL7	oL7
高滑差制动过载	
通过 n3-04 (高滑差制动 oL 时间) 设定的时间、输出频率未发生变化。	
原因	
对策	
负载的惯性较大	⇒ 不适用于高滑差制动, 以 C1-02、C1-04、C1-06、C1-08 的减速时间进行减速。 ⇒ 使用制动电阻器来缩短减速时间。
电机被负载带动旋转	
由于负载侧的某种原因妨碍了减速	
高滑差制动 oL 时间的设定值过小	⇒ 增大 n3-04 (高滑差制动 oL 时间) 的设定。 ⇒ 通过在电机上安装热继电器, 进行电机侧的保护, 将高滑差制动 oL 时间设定为最长。
LED 操作器显示	
故障名称	
oPr	oPr
操作器连接不良	
变频器和 LCD 操作器间断线。 (选择“按来自 LCD 操作器的指令运行”时) (注) 满足下列所有条件时, 出现“oPr 故障”。 • 设定为 o2-06=1 (检出操作器断线时切断变频器输出)。 • LCD 操作器发出运行指令 (b1-02=0 或选择 LOCAL 运行时)。	
原因	
对策	
LCD 操作器和变频器的接线不正确	确认 LCD 操作器和变频器的连接状态。 ⇒ 电缆断线时, 更换电缆。 ⇒ 切断电源, 从变频器上拆下 LCD 操作器, 再次连接后接通电源。

LED 操作器显示		故障名称
o5	oS	过速（简易带 PG V/f 模式）
		脉冲输入的速度检出值超过了 F1-08（过速（oS）检出值）。
原因		对策
发生了超调 / 欠调		⇒ 使用 H6-02 ~ 05 的脉冲序列输入的参数来调整增益。 减小 C5-01（速度控制（ASR）的比例增益 1（P）），增大 C5-02（速度控制（ASR）的积分时间 1（I））的设定。
PG 脉冲的设定错误		⇒ 将 H6-02（脉冲序列输入比例）设定为 100% 指令（电机最高转速下）时的脉冲频率。
参数的设定不正确		⇒ 重新设定 F1-08（过速（oS）检出值）及 F1-09（过速（oS）检出时间）。
LED 操作器显示		故障名称
ou	ov	主回路过电压
		主回路直流电压超过过电压检出值。 200V 级：约 410V 400V 级：约 820V
原因		对策
减速时间过短，电机流向变频器的再生能量过大		⇒ 增大 C1-02、C1-04、C1-06、C1-08（减速时间）的值。 ⇒ 在变频器上连接制动电阻器或制动电阻器单元。 ⇒ 将 L3-04（减速中防止失速功能选择）设定为 1（有效）。（出厂设定：1）
加速时间过短		确认突然加速结束时是否发生过电压警报。发生警报时， ⇒ 增加加速时间。 ⇒ 使用 S 字加减速。
制动负载较大		⇒ 在变频器上连接制动电阻器或制动电阻器单元。
输入电源中混有浪涌电压		⇒ 安装 DC 电抗器。 （注）在同一电源系统内，若开、关进相电容器或可控硅变换器发生动作，可能会导致输入电压短暂地异常急剧上升（浪涌）。
电机发生接地短路 （接地短路电流经过电源向变频器内的主回路电容器充电）		检查电机的动力电缆、中继端子、电机端子箱等。 ⇒ 排除发生接地短路的部位，再次接通电源。
速度搜索相关参数的设定不当 （包括在瞬时停电恢复时以及故障重试时发生的情况）		修改速度搜索相关参数的设定。 ⇒ 设定速度搜索重试功能为有效。（设定 b3-19 ≥ 1 ~ 10。） ⇒ 调整 b3-02（速度搜索动作电流）、b3-03（速度搜索减速时间）。 ⇒ 进行电机线间电阻自学习后，使用 b3-24=1（速度推定形搜索功能）。
加速结束后超调时的再生能量过大		⇒ 将 L3-11（过电压抑制功能选择）设定为 1（有效）。 ⇒ 增大 C2-02（加速结束时的 S 字特性时间）的设定值。
电源电压过高。		确认电压。 ⇒ 将电压降低到变频器的电源规格范围以内。
制动晶体管损坏		⇒ 更换变频器。
制动电阻器或制动电阻器单元的接线不正确		确认与制动电阻器或制动电阻器单元的接线是否发生错误。 ⇒ 正确进行接线。
由于干扰而发生误动作		确认抗干扰对策的状况。 ⇒ 检查控制回路的接线、主回路的接线、接地线，充分采取抗干扰对策。
负载惯性设定不正确		确认使用 KEB、过电压抑制、减速中防止失速（最佳调整）等功能时负载惯性的设定。 ⇒ 根据适用机械调整 L3-25（负载惯性比）。
在 PM 用无 PG 矢量控制模式下使用了短路制动功能		⇒ 连接制动电阻器。
电机发生失调		调整控制失调的参数。 ⇒ 调整 n1-02（防止失调增益）。 ⇒ 调整 n2-02 及 n2-03（无 PG 矢量）速度反馈检出控制（AFR）时间常数。 ⇒ 调整 n8-45（PM 速度反馈检出控制增益）、n8-47（拉入电流补偿时间常数）。
LED 操作器显示		故障名称
PF	PF	主回路电压故障
		主回路直流电压在再生时以外发生异常波动。 （在设定为 L8-05=1（有效）时检出）
原因		对策
发生输入电源缺相		确认主回路电源的接线是否发生断线或接线错误。 ⇒ 正确进行接线。
输入电源的接线端子松动		确认端子是否松动。 ⇒ 请按照本手册中的紧固力矩拧紧端子。（参照 51 页）
输入电源的电压波动过大		确认电源电压。 ⇒ 采取稳定电源的对策。 ⇒ 将 L8-05（输入缺相保护选择）设定为 0（无效）。
相间电压失衡		⇒ 确认电源电压、采取稳定电源的对策，或将输入缺相检出设定为无效。
变频器内部的主回路电容器老化		使用 U4-05（电容维护）确认电容器的维护时期。 ⇒ 如果 U4-05 超过 90%，则更换变频器。 确认输入电源是否发生故障。 电源侧无故障，但频繁地发生警报时，请采取以下对策。 ⇒ 将 L8-05（输入缺相保护选择）设定为 0（无效）。 ⇒ 更换变频器

6.4 故障

LED 操作器显示		故障名称
PGo	PGo	PG 断线检出（简易带 PG V/f 模式）
		脉冲输入的速度检出值为 0 的状态持续时间达到 PG 断线检出时间（F1-14）。
原因		对策
脉冲输入断线		⇒ 修理断线处。
脉冲输入接线错误		⇒ 修正接线。
电机被制动		⇒ 确认使用制动器（电机侧）时是否为“打开”状态。
LED 操作器显示		故障名称
rH	rH	安装型制动电阻器过热
		制动电阻器的保护启动。 (L8-01=1 时保护动作有效, 出厂设定为 L8-01=0 (无效))
原因		对策
减速时间过短, 电机流向变频器的再生能量过大		确认负载的大小、减速时间、速度。 ⇒ 减小负载。 ⇒ 增大 C1-01 ~ C1-08 (加减速度时间) 中所用参数的设定值。 ⇒ 更换为容许功耗更大的制动选购件 (例如, 将制动电阻器更换为制动电阻器单元。)
负载循环过高		确认负载循环。 将安装型制动器的保护 (ERF 型) (L8-01) 设为 1 (有效) 后, 可进行最大 3% 的负载循环。
制动负载较大		重新计算制动负载和制动能力的关系, 并采取以下对策。 ⇒ 减小制动负载。 ⇒ 重新选择制动电阻器, 提高制动能力。
制动电阻器的选择不当		重新确认制动电阻器的选择条件及规格。 ⇒ 选择适当的制动电阻器。
(注) 关于制动电阻器过热, 不是通过监视制动电阻器的表面温度、而是通过监视制动负载的大小而发出警报。因此, 只要制动电阻器的使用超过了额定范围, 即使制动电阻器本身的表面温度没有升高, 也会发出警报。		
LED 操作器显示		故障名称
rr	rr	内置制动晶体管故障
		制动晶体管动作故障。
原因		对策
制动晶体管损坏		可能是内置的制动晶体管发生故障。如果在此状态下再次接通电源, 则有可能导致制动电阻器或初始充电电阻因过热而损坏。请暂时拆下制动电阻器的接线, 然后再次接通电源进行运行。请参照“6.8 故障发生后变频器的再起启动方法”(259 页)。
变频器控制回路不良		⇒ 若连续出现故障, 则更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
SC	SC	输出短路或 IGBT 故障
		检出了输出短路、接地短路或 IGBT 故障。
原因		对策
电机烧毁或发生绝缘老化		确认电机的绝缘电阻。 ⇒ 如果导通, 则更换电机。
由于电缆破损而发生接触、短路		检查电机的动力电缆。 ⇒ 排除发生短路的部位。
硬件不良		由于变频器输出侧的短路、接地短路, 使输出晶体管被破坏。 ⇒ 确认以下的端子间是否短路。 B1 ↔ U、V、W ⊖ ↔ U、V、W 如果短路, 则为输出晶体管损坏。 ⇒ 请向本公司代理店或销售负责人垂询。
LED 操作器显示		故障名称
SEr	SEr	速度搜索重试故障
		速度搜索重试次数超过了 b3-19 (速度搜索重试次数) 的设定值。
原因		对策
速度搜索的参数设定不当		⇒ 减小 b3-10 (速度搜索检出补偿增益) 的值。 ⇒ 增大 b3-17 (速度搜索重试动作电流值)。 ⇒ 增大 b3-18 (速度搜索重试动作检出时间) 的值。 ⇒ 进行自学习。
自由运行中的电机旋转方向与指令方向相反		⇒ 将 b3-14 (旋转方向搜索选择) 设定为 1 (有效)。
LED 操作器显示		故障名称
STo	STo	失调检出
		检出 PM 电机的失调。
原因		对策
电机代码的选择不正确		⇒ 根据使用的电机, 正确设定 E5-01 (电机代码的选择 (PM 用))。 使用特殊电机时, 根据电机的测试报告, 正确设定参数 E5-□□。
负载较大		⇒ 增大 n8-55 (负载转动惯量 (PM 用)) 的设定值。 ⇒ 增大 n8-51 (加速时拉入电流 (PM 用)) 的设定值。 ⇒ 减小负载。 ⇒ 增大电机以及变频器的容量。
负载惯性较大		增大 n8-55 (负载转动惯量 (PM 用)) 的设定值。
加减速度时间过短		⇒ 增大 n8-55 (负载转动惯量 (PM 用)) 的设定值。 ⇒ 增大 C1-01 ~ C1-08 (加减速度时间) 中所用参数的设定值。 ⇒ 增大 C2-01 (加速开始时的 S 字特性时间) 的设定值。

LED 操作器显示		故障名称
UL3	UL3	转矩不足检出 1
		低于 L6-02 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的电流值并持续超过了 L6-03 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 规定的时间。
原因		对策
参数的设定不正确		⇒ 重新设定 L6-02、L6-03。
机械侧发生故障 (例如) 发生转矩不足, 皮带轮的皮带断裂等		确认机械的使用状态。 ⇒ 排除故障原因。
LED 操作器显示		故障名称
UL4	UL4	转矩不足检出 2
		低于 L6-05 (过转矩 / 转矩不足检出值 2) 设定的电流值并持续超过了 L6-06 (过转矩 / 转矩不足检出时间 2) 规定的时间。
原因		对策
参数的设定不正确		⇒ 重新设定 L6-05、L6-06。
机械侧发生故障 (例如) 发生转矩不足, 皮带轮的皮带断裂等		确认机械的使用状态。 ⇒ 排除故障原因。
LED 操作器显示		故障名称
UL5	UL5	机械老化检出 2
		转矩不足时达到了 L6-08 指定的条件。
原因		对策
发生转矩不足, 达到了 L6-08 (机械老化检出动作选择) 的设定值所指定的条件		⇒ 确认机械的老化程度。
LED 操作器显示		故障名称
Uv1	Uv1	主回路欠电压
		输入运行指令 (变频器运行中) 时, 出现以下状况。 • 主回路直流电压低于 L2-05 (主回路欠电压 (Uv) 检出值) 的设定值。 • 200V 级: 约 190V (单相为 160V) • 400V 级: 约 380V (E1-01 (输入电压设定) 的设定小于 400 时, 为 350V。)
原因		对策
发生输入电源缺相		确认主回路电源的接线是否发生断线或接线错误。 ⇒ 正确进行接线。
输入电源的接线端子松动		确认端子是否松动。 ⇒ 请按照本手册中的紧固力矩拧紧端子。(参照 51 页)
电源电压发生故障		确认电压。 ⇒ 将电压调整到变频器的电源规格范围以内。
发生停电		⇒ 改善电源。
变频器内部回路老化		使用 U4-05 (电容维护) 确认电容器的维护时期。 ⇒ 如果 U4-05 超过 90%, 则更换变频器。
由于电源变压器容量不足, 导致变频器的浪涌电流使电源电压降低		⇒ 修改电源变压器的容量。
变频器内部气温异常		⇒ 确认变频器的环境温度。
充电指示灯不良 (指示灯断线)		⇒ 更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
Uv2	Uv2	控制电源故障
		控制电源的电压降低
原因		对策
200V/400V 级 7.5kW 或以下的变频器时: 在没有设置瞬时停电补偿单元的状态下, 将 L2-02 (瞬时停电补偿时间) 设定得比初始值大		⇒ 设置瞬时停电补偿单元。
控制电源单元 (选购件) 的接线不当		开、关电源, 确认是否发生故障。 ⇒ 若连续出现故障, 则需更换变频器或控制电源单元。
变频器的内部回路故障		开、关电源, 确认是否发生故障。 ⇒ 若连续出现故障, 则更换变频器。
LED 操作器显示		故障名称
Uv3	Uv3	冲击防止回路故障
		发生冲击防止回路的动作不良。
原因		对策
变频器内部冲击防止回路的接触器动作不良		开、关电源, 确认是否发生故障。 ⇒ 若连续出现故障, 则更换变频器。 使用 U4-06 (冲击电流防止继电器的维护) 确认冲击电流防止继电器的维护时期。 ⇒ 如果 U4-06 超过 90%, 则更换变频器。
变频器内部气温异常		⇒ 确认变频器的环境温度。

6.5 轻故障、警告

◆ 轻故障、警告的显示、原因及对策

轻故障、警告是变频器的保护功能，即使被检出，电机也不会停止。排除轻故障、警告的原因后，变频器会自动回到原来的状态。

检出轻故障、警告时，LED 操作器（或 LCD 操作器）上表示轻故障内容的文字闪烁显示。进行 H2-01 ~ 03（多功能接点输出）=10（轻故障）的设定时，轻故障输出开启。

检出轻故障、警告后，请参照表 6.9，采取适当对策以排除故障原因。

表 6.9 轻故障、警告显示及对策

LED 操作器显示		轻故障名称	
AEr	AEr	站号设定故障（CC-Link、CANopen、MECHATROLINK）	
		选购卡的站号设定值超出了设定范围。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
站号中设定了设定范围以外的值		⇒ 正确设定 F6-10、F6-20 或 F6-35。	有
LED 操作器显示		轻故障名称	
bb	bb	变频器基板封锁	
		由于外部基板封锁信号使变频器切断了输出。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
从多功能接点输入端子（S1 ~ S7）输入了外部基板封锁信号		⇒ 检查外部回路（顺控），修正基板封锁信号的输入时间。	无
LED 操作器显示		轻故障名称	
bus	bus	选购卡通信故障	
		检出通信故障。 (将运行指令或频率指令选择为“通过通信卡设定”时)	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
通信电缆的接线不正确，或发生短路、断线		确认是否有接线错误。 ⇒ 正确进行接线。 ⇒ 排除接地短路或者断线部位。	有
选购卡损坏		⇒ 接线没有故障，但故障无法排除时，请更换选购卡。	
选购卡和变频器的连接不正确		检查选购卡的接口和变频器主体的接口是否正确连接。 ⇒ 正确地将选购卡安装到变频器上。	
受到干扰导致通信数据发生故障		确认抗干扰对策的状况。 ⇒ 检查控制回路的接线、主回路的接线、接地线，充分采取抗干扰对策。 ⇒ 采取上位装置的抗干扰对策。 ⇒ 如果电磁接触器是干扰的发生源，则在电磁接触器的线圈上连接浪涌抑制器。 ⇒ 将通信电缆更换为本公司推荐的产品。或者将通信电缆更换为带屏蔽的电缆，并在主站或者电源侧（一次侧）进行屏蔽线的接地。 ⇒ 设置独立的通信电源，将其作为通信专用的电源。并在电源的输入侧连接噪音滤波器。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
CALL	CALL	通信等待中	
		接通电源后，无法从上位装置正常接收控制数据。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
通信电缆的接线不正确，或发生短路、断线		确认是否有接线错误。 ⇒ 正确进行接线。 ⇒ 排除接地短路或者断线部位。	有
主站侧程序故障		⇒ 确认通信开始时的动作，修正程序内的错误。	
通信回路损坏		进行自我诊断测试。 ⇒ 再次检出“CALL”时，则更换变频器。	
终端电阻的设定不正确 (MEMOBUS 通信)		请将站端变频器的内部终端电阻设定为 ON。(将拨动开关 S2 置为 ON。)(参照 64 页)	

LED 操作器显示		轻故障名称	
CE	CE	MEMOBUS 通信故障	
		在接收 1 次控制数据后, H5-09 (CE (MEMOBUS 通信故障) 检出时间) 设定时间以上无法正常接收。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
受到干扰导致通信数据发生故障		确认抗干扰对策的状况。 ⇒ 检查控制回路的接线、主回路的接线、接地线, 充分采取抗干扰对策。 ⇒ 采取上位装置的抗干扰对策。 ⇒ 如果电磁接触器是干扰的发生源, 则在电磁接触器的线圈上连接浪涌抑制器。 ⇒ 将通信电缆更换为本公司推荐的产品。或者将通信电缆更换为带屏蔽的电缆, 并在主站或者电源侧 (一次侧) 进行屏蔽线的接地。 ⇒ 设置独立的通信电源, 将其作为通信专用的电源。并在电源的输入侧连接噪声滤波器。	有
和上位机器的通信条件不同		确认参数 H5-□□ 的设定和指令机器侧的设定内容。 ⇒ 修改不同点。	
设定了 H5-09 (CE (MEMOBUS 通信故障) 检出时间), 但在一定周期内未通信		调查上位装置侧。 ⇒ 变更上位装置的软件设定。 ⇒ 将 H5-09 (CE (MEMOBUS 通信故障) 检出时间) 设定得长一些。	
上位装置 (可编程控制器、电脑等) 不良 (软件、设定内容、硬件不良)		调查上位装置侧。 ⇒ 排除上位装置侧的故障原因。	
通信电缆断线、接触不良		检查电缆的导通、接头的状态等。 ⇒ 更换通信电缆。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
CrST	CrST	运行指令输入中复位	
		发生故障时, 在已输入运行指令的状态下输入了故障复位信号。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
发生故障时, 在已输入运行指令的状态下输入了故障复位信号		确认在故障复位时是否从外部端子或通信卡输入了运行指令。 ⇒ 将运行指令置为 OFF。	有
LED 操作器显示		故障名称	
CyC	CyC	MECHATROLINK 通信周期设定错误	
		检出传送周期设定错误。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
MECHATROLINK 选购卡的传送周期设定了设定范围以外的数值。		⇒ 调整指令控制器的传送周期。	有
LED 操作器显示		轻故障名称	
dEv	dEv	速度偏差过大 (简易带 PG V/f 模式)	
		脉冲输入的速度检出值和速度指令的偏差超过 F1-10 (速度偏差过大 (dEv) 检出值) 的状态持续时间超过 F1-11 (速度偏差过大 (dEv) 检出时间)。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
负载过大		⇒ 减轻负载。	有
加减速时间过短		⇒ 增大 C1-01 ~ C1-08 (加减速时间) 中所用参数的设定值。	
负载为锁定状态		⇒ 检查机械系统。	有
F1-10、F1-11 的设定值不当		⇒ 确认 F1-10、F1-11 的设定值。	
电机被制动		⇒ 确认使用制动器 (电机侧) 时是否为“打开”状态。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
dnE	dnE	Drive Disable 中	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
将多功能接点输入 (H1-□□) 设定为 6A (Drive Enable) 时, 该输入 OFF。		⇒ 修正运行顺控。	有
LED 操作器显示		故障名称	
E5	E5	MECHATROLINK 监视装置故障	
		检出监视装置故障。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
指令控制器发送的数据的监视时钟没有连续性		⇒ 发出 DISCONNECT 或 ALM_CLR 指令后, 再次以 CONNECT 指令或 SYNC_SET 指令转移到相位 3。	有
LED 操作器显示		轻故障名称	
EF	EF	正反转指令同时输入	
		正转指令和反转指令同时输入超过 0.5 秒。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
顺控故障		⇒ 重新设定、修改正转指令和反转指令的顺控。 (注) 发生轻故障“EF”时, 电机将减速并停止运行。	有

6.5 轻故障、警告

LED 操作器显示		轻故障名称	
<i>EF0</i>	EF0	通信卡外部故障检出中 外部机器的警报功能动作。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
将 F6-03 (外部故障 (EF0) 检出时的动作选择) 设定为 3 (继续运行) 以外时, 通过通信数据输入 (发送) 了上位装置的外部故障		⇒ 排除外部故障原因。 ⇒ 解除上位装置的外部故障输入。	有
指令程序故障		⇒ 进行指令程序的动作检查, 并适当修改。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
<i>EF1</i>	EF1	外部故障 (输入端子 S1) 从多功能接点输入端子 (S1) 输入了外部故障。	
<i>EF2</i>	EF2	外部故障 (输入端子 S2) 从多功能接点输入端子 (S2) 输入了外部故障。	
<i>EF3</i>	EF3	外部故障 (输入端子 S3) 从多功能接点输入端子 (S3) 输入了外部故障。	
<i>EF4</i>	EF4	外部故障 (输入端子 S4) 从多功能接点输入端子 (S4) 输入了外部故障。	
<i>EF5</i>	EF5	外部故障 (输入端子 S5) 从多功能接点输入端子 (S5) 输入了外部故障。	
<i>EF6</i>	EF6	外部故障 (输入端子 S6) 从多功能接点输入端子 (S6) 输入了外部故障。	
<i>EF7</i>	EF7	外部故障 (输入端子 S7) 从多功能接点输入端子 (S7) 输入了外部故障。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
外部机器的警报功能动作		⇒ 排除外部故障原因, 解除多功能输入的外部故障输入。	有
接线不正确		确认是否进行了 H1-□□ = 2C ~ 2F (外部故障) 设定的端子上正确连接了信号线。 ⇒ 正确连接信号线。	
多功能接点输入的分配不正确		确认是否将 H1-□□ = 2C ~ 2F (外部故障) 分配给了预约范围端子。 ⇒ 变更分配。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
<i>FbH</i>	FbH	PID 反馈超值 PID 反馈输入 > b5-36 (PID 反馈超值检出值) 的状态持续时间超过了 b5-37 (PID 反馈超值检出时间)。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
b5-36、b5-37 的设定不当		⇒ 确认 b5-36、b5-37 的设定值。	有
PID 反馈的接线不良		⇒ 修正接线。	
反馈用传感器故障		⇒ 确认传感器状态, 如有损坏, 则更换传感器。	
反馈输入回路故障		⇒ 更换变频器。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
<i>FbL</i>	FbL	PID 的反馈丧失 PID 反馈输入 < b5-13 (PID 反馈丧失检出值) 的状态持续时间达到了 b5-14 (PID 反馈丧失检出时间)。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
b5-13、b5-14 的设定不当		⇒ 确认 b5-13、b5-14 的设定值。	有
PID 反馈的接线不良		⇒ 修正接线。	
反馈用传感器故障		⇒ 确认传感器状态, 如有损坏, 则更换传感器。	
反馈输入回路故障		⇒ 更换变频器。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
<i>Hbb</i>	Hbb	安全信号输入中 2ch 均从输入端子输入了安全信号。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
H1 端子中未输入信号		⇒ 确认是否因外部安全信号跳闸而对变频器造成影响。 ⇒ 未使用安全输入时, 确认 H1、HC 端子间是否通过短接线连接。	有
变频器内部的安全信号通道损坏		⇒ 更换变频器。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
<i>HbbF</i>	HbbF	安全信号输入中 仅 1ch 从输入端子输入了安全信号。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
仅 1ch 的安全输入端子发生故障		⇒ 更换变频器。	有

LED 操作器显示		轻故障名称	
HCR	HCA	电流警告	
		变频器输出电流超过了过电流预警值（额定电流的 150%）。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
负载过大		测量流过电机的电流。 ⇒ 过载时减小负载。或增大变频器的容量。	有
所设定的加减速时间过短		从负载的惯性力矩和加速时间，计算加速时所需的转矩。 ⇒ 转矩值不正确时，请采取以下对策。 • 增大 C1-01 ~ C1-08（加减速时间）中所用参数的设定值。 • 增大变频器的容量。	有
使用了特殊电机或最大适用容量以上的电机		确认电机容量。 ⇒ 将所使用的电机更换为小于变频器最大适用容量的电机。	
因发生瞬时停电等时的速度搜索 或故障重试而导致电流值暂时升高		若为瞬时停电或故障重试所产生的电流，则只会出现暂时的警告显示。经过一定时间后，显示会自动消失，因此无需采取对策。	
LED 操作器显示		故障名称	
Lf-1	LT-1	冷却风扇的维护时期	
		变频器的冷却风扇达到了维护时期。 (注) 仅在 H2-□□=2F 时输出轻故障。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
冷却风扇电容器的维护时期达到了 90%		⇒ 请更换冷却风扇，将 o4-03 设定为 0，然后对冷却风扇运行时间进行复位。	有
LED 操作器显示		故障名称	
Lf-2	LT-2	电容器维护时期	
		主回路及控制回路的电容器达到了维护时期。 (注) 仅在 H2-□□=2F 时输出轻故障。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
主回路及控制回路的维护时期达到了 90%		⇒ 更换电路板或变频器。关于电路板更换，请向本公司代理店或销售负责人垂询。	有
LED 操作器显示		故障名称	
Lf-3	LT-3	冲击电流防止继电器维护时期	
		冲击电流防止继电器达到了维护时期。 (注) 仅在 H2-□□=2F 时输出轻故障。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
冲击电流防止继电器的维护时期达到了 90%		⇒ 更换电路板或变频器。关于电路板更换，请向本公司代理店或销售负责人垂询。	有
LED 操作器显示		故障名称	
Lf-4	LT-4	IGBT 维护时期 (50%)	
		IGBT 的维护时期达到了 50%。 (注) 仅在 H2-□□=2F 时输出轻故障。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
IGBT 的维护时期达到了 50%。		⇒ 调整负载、载波频率以及输出频率。	有
LED 操作器显示		故障名称	
oH	oH	散热片过热	
		变频器散热片的温度超过 L8-02 的设定值。 L8-02 的出厂设定因 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
环境温度过高		确认环境温度。 ⇒ 改善控制柜内的换气。 ⇒ 安装冷却装置（冷却风扇或冷却空调等），降低环境温度。 ⇒ 如果周围有发热体，应将其去除。	有
负载过大		检测输出电流。 ⇒ 减轻负载。 ⇒ 调低 C6-02（载波频率）的设定值。	
变频器附带的冷却风扇停止运行		⇒ 更换冷却风扇（参照 276 页）。 (注) 更换后请将 o4-03（冷却风扇维护设定）设定为 0。 将维护计时器清零，重新开始测量风扇的运行时间。	
LED 操作器显示		故障名称	
oH1	oH1	散热片过热	
		变频器散热片温度超过 L8-02（初始值）约 10℃。 (注) 故障检出温度根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
环境温度过高		确认环境温度。 ⇒ 改善控制柜内的换气。 ⇒ 安装冷却装置（冷却风扇或冷却空调等），降低环境温度。 ⇒ 如果周围有发热体，应将其去除。	有
负载过大		检测输出电流。 ⇒ 减轻负载。 ⇒ 调低 C6-02（载波频率）的设定值。	

6.5 轻故障、警告

LED 操作器显示		轻故障名称	
oH2	oH2	变频器过热预警	
		从多功能接点输入端子 (S1 ~ S7) 输入了“变频器过热预警 oH” (设定为 H1-□□=B 时)。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
向变频器输入了过热预警		检查输入变频器过热预警的原因, 并采取对策。 ⇒ 采取对策后, 解除多功能接点输入端子 (S1 ~ S7) 的变频器过热预警输入。	有
LED 操作器显示		轻故障名称	
oH3	oH3	电机过热	
		从多功能模拟量输入 (H3-02 或 H3-10 = E) 输入的电机过热信号超过了警报检出值。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
电机温度输入 (PTC 输入) 的接线不正确		⇒ 重新进行 PTC 输入的接线。	有
机械侧发生故障 (例如) 机械被锁定等		确认机械的使用状态。 ⇒ 排除故障原因。	
电机发生过热		确认负载的大小、加减速时间、周期时间。 ⇒ 减小负载。 ⇒ 增大 C1-01 ~ C1-08 (加减速时间) 中所用参数的设定值。 ⇒ 调整 E1-04 ~ E1-10 (V/f 曲线的任意输入)。主要减小 E1-08 和 E1-10 的设定值。 (注) 如果 E1-08 和 E1-10 的设定值过小, 低速时的负载耐量也会减小, 敬请注意。	
		确认电机额定电流的设定。 ⇒ 请将 E2-01 (电机额定电流) 设定为电机铭牌上标明的值。 确认电机的冷却系统是否正常工作。 ⇒ 修理、更换电机的冷却系统。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
oL3	oL3	过转矩 1	
		超过 L6-02 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的电流值并持续超过了 L6-03 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 规定的时间。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
参数的设定不正确		⇒ 重新设定 L6-02、L6-03。	有
机械侧发生故障 (例如) 发生过转矩, 机械被锁定等		确认机械的使用状态。 ⇒ 排除故障原因。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
oL4	oL4	过转矩 2	
		超过 L6-05 (过转矩 / 转矩不足检出值 2) 设定的电流值并持续超过了 L6-06 (过转矩 / 转矩不足检出时间 2) 规定的时间。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
参数的设定不正确		⇒ 重新设定 L6-05、L6-06。	有
机械侧发生故障 (例如) 发生过转矩, 机械被锁定等		确认机械的使用状态。 ⇒ 排除故障原因。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
oS	oS	过速 (简易带 PG V/f 模式)	
		脉冲输入的速度检出值超过了 F1-08 (过速 (oS) 检出值)。	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
发生了超调 / 欠调		⇒ 使用 H6-02 ~ 05 的脉冲序列输入的参数来调整增益。 增大 C5-01 (速度控制 (ASR) 的比例增益 1 (P)) 及 C5-02 (速度控制 (ASR) 的积分时间 1 (I)) 的设定。	有
PG 脉冲的设定错误		⇒ 将 H6-02 (脉冲序列输入比例) 设定为 100% 指令 (电机最高转速下) 时的脉冲频率。	
参数的设定不正确		⇒ 重新设定 F1-08 (过速 (oS) 检出值) 及 F1-09 (过速 (oS) 检出时间)。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
oV	oV	主回路过电压	
		未输入运行指令 (变频器停止状态) 时主回路直流电压超过过电压检出值。 200V 级: 约 410V 400V 级: 约 820V	
原因		对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
输入电源中混有浪涌电压		⇒ 安装 DC 电抗器。 在同一电源系统内, 若开、关进相电容器或可控硅变换器发生动作, 可能会导致输入电压短暂地异常急剧上升 (浪涌)。	有
<ul style="list-style-type: none"> 电机发生接地短路 接地短路电流经过电源向变频器内的主回路电容器充电 		检查电机的动力电缆、中继端子、电机端子箱等 ⇒ 排除发生接地短路的部位, 再接通电源。	
由于干扰而发生误动作		确认抗干扰对策的状况。 ⇒ 检查控制回路的接线、主回路的接线、接地线, 充分采取抗干扰对策。 ⇒ 如果电磁接触器是干扰的发生源, 则在电磁接触器的线圈上连接浪涌抑制器。 将 L5-01 (故障重试次数) 设定为 0 以外的值。	
LED 操作器显示		轻故障名称	
PASS	PASS	MEMOBUS 通信测试模式正常结束。	

原因	对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
MEMOBUS 通信测试正常结束	不必采取对策。(并非警报。) 解除通信模式后, PASS 显示即消失。	无
LED 操作器显示		轻故障名称
PGo	PGo	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式) 脉冲输入的速度检出值为 0 的状态持续时间超过了 PG 断线检出时间 (F1-14)。
原因	对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
脉冲输入断线	⇒ 修理断线处。	有
脉冲输入接线错误	⇒ 修正接线。	
电机被制动	⇒ 确认使用制动器 (电机侧) 时是否为“打开”状态。	
LED 操作器显示		轻故障名称
rUn	rUn	运行中输入电机切换指令 运行中进行了电机切换。
原因	对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
运行中进行了第 1 电机和第 2 电机的切换	修正顺控, 以便可在停止时进行电机切换。	有
LED 操作器显示		轻故障名称
SE	SE	MEMOBUS 通信测试模式故障 运行中进行了 MEMOBUS 通信测试。
原因	对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
运行中进行了 MEMOBUS 通信测试	⇒ 请停止变频器的运行, 进行 MEMOBUS 通信测试。	有
LED 操作器显示		故障名称
$TrPC$	TrPC	IGBT 维护时期 (90%) IGBT 的维护时期达到了 90%。 (注) 仅在 H2-□□=10 时输出轻故障。
原因	对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
IGBT 的维护时期达到了 90%。	⇒ 更换 IGBT (或变频器)。	有
LED 操作器显示		轻故障名称
$UL3$	UL3	转矩不足 1 低于 L6-02 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的电流值并持续超过了 L6-03 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 规定的时间。
原因	对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
参数的设定不正确	⇒ 重新设定 L6-02、L6-03。	有
机械侧发生故障 (例如) 发生转矩不足, 皮带轮的皮带断裂等	确认机械的使用状态。 ⇒ 排除故障原因。	
LED 操作器显示		轻故障名称
$UL4$	UL4	转矩不足 2 低于 L6-05 (过转矩 / 转矩不足检出值 2) 设定的电流值并持续超过了 L6-06 (过转矩 / 转矩不足检出时间 2) 规定的时间。
原因	对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
参数的设定不正确	⇒ 重新设定 L6-05、L6-06。	有
机械侧发生故障 (例如) 发生转矩不足, 皮带轮的皮带断裂等	确认机械的使用状态。 ⇒ 排除故障原因。	
LED 操作器显示		轻故障名称
Uv	Uv	主回路欠电压 未输入运行指令 (变频器停止中) 时, 会出现以下状况。 • 主回路直流电压低于 L2-05 (主回路欠电压 (Uv) 检出值) 的设定值。 • 变频器内部的冲击电流控制用接触器被打开。 • 控制电源为欠电压。
原因	对策	轻故障输出 (H2-□□=10)
发生输入电源缺相	确认主回路电源的接线是否发生断线或接线错误。 ⇒ 正确进行接线。	有
输入电源的接线端子松动	确认端子是否松动。 ⇒ 请按照本手册中的紧固力矩拧紧端子。(参照 51 页)	
电源电压发生故障	确认电压。 ⇒ 将电压调整到变频器的电源规格范围以内。	
发生停电	⇒ 改善电源。	
变频器内部回路老化	使用 U4-05 (电容维护) 确认电容器的维护时期。 ⇒ 如果 U4-05 超过 90%, 则更换变频器。	
由于电源变压器容量不足, 导致变频器的浪涌电流使电源电压降低	确认接线用断路器、漏断路器 (带过电流保护功能) 或电磁接触器打开时是否发生警报。 ⇒ 修改电源变压器的容量。	有
变频器内部气温异常	⇒ 确认变频器的环境温度。	
充电指示灯不良 (指示灯断线)	⇒ 更换变频器。	

6.6 操作故障

◆ 操作故障显示、原因及对策

操作故障是参数输入错误或参数间组合不正确时显示的故障。此时多功能接点输出不动作，变频器在正确设定参数前无法运行。检出操作故障后，请参照表 6.10，采取适当对策以排除故障原因。显示操作故障时，请按 ENTER 键，以显示 U1-18（oPE 故障的参数）。将显示导致操作故障的参数编号

表 6.10 操作故障显示及设定故障内容

LED 操作器显示		故障名称
oPE01	oPE01	变频器容量的设定故障 o2-04（变频器容量选择）的设定内容与实际的变频器容量不一致。
原因		对策
o2-04（变频器容量选择）的设定内容与实际的变频器容量不一致		正确设定 o2-04。
LED 操作器显示		故障名称
oPE02	oPE02	参数设定范围不当 参数中设定了设定范围以外的值。
原因		对策
参数中设定了设定范围以外的值		检查在 U1-18（oPE 故障的参数）中哪个参数的设定不当。 ⇒ 正确设定参数。
(注) 同时发生多个操作故障时，其它的 oPE 会先于 oPE02 显示。		
LED 操作器显示		故障名称
oPE03	oPE03	多功能输入的选择不当 H1-01 ~ H1-07（端子的功能选择）的功能分配内容不正确。
原因		对策
<ul style="list-style-type: none"> 对两个以上的多功能接点输入设定了相同的值 “预约范围”和“外部故障”除外 		确认分配给多功能接点输入的功能有无重复。 ⇒ 重新设定多功能接点输入，确保没有重复。
未同时设定 UP 指令和 DOWN 指令（10 和 11）		⇒ 重新设定多功能接点输入，使得根据不同组合所使用的功能同时分配给二者。
未同时设定 UP2 指令和 DOWN2 指令（75 和 76）		
<ul style="list-style-type: none"> 未同时设定运行指令（2 线制顺控 2）和正转 / 反转指令 2（2 线制顺控 2）（42 和 43） 对多功能输入端子 S1 和 S2 两者都分配了 Drive Enable（6A） 		
以下功能中 2 个或以上的功能被同时设定 <ul style="list-style-type: none"> UP/DOWN 指令（10 和 11） UP2 指令和 DOWN2 指令（75 和 76） 保持加减速停止（A） 模拟量频率指令取样 / 保持（1E） 偏置频率叠算（□ = 1 ~ 3）（44 ~ 46） 		确认是否设定了无法同时进行分配的功能。 ⇒ 重新设定多功能接点输入。
b5-01（PID 控制的选择）有效时，设定了 UP/DOWN 指令。（10 和 11）		⇒ 设定 b5-01=0（PID 控制无效）、或取消 UP/DOWN 指令的分配。
同时分配了下列无法进行组合的功能 <ul style="list-style-type: none"> 外部搜索指令 1 和外部搜索指令 2（61 和 62） 紧急停止（常开接点）和紧急停止（常闭接点）（15 和 17） KEB（瞬时停电时减速运行）指令 1 或 2 和 HSB（高滑差制动）（“65、66、7A、7B”和“68”） 电机切换指令和加减速时间选择 2（16 和 1A） KEB 指令 1 和 KEB 指令 2（“65、66”和“7A、7B”） 正转运行指令（或反转运行指令）和运行指令 / 正、反转指令 2（2 线制顺控 2）（“40、41”和“42、43”） 外部 DB 指令和 Drive Enable（60 和 6A） 电机切换指令和 UP2/DOWN2 指令（“16”和“75、76”） 		确认是否分配了无法进行组合的功能。 ⇒ 重新设定多功能接点输入。
设定 H1-□□ = 2（外部指令 1/2）时，同时进行了以下设定 <ul style="list-style-type: none"> b1-15 = 4（脉冲序列输入）且 H6-01（脉冲序列输入功能选择）≠ 0（频率指令） 虽然设定了 b1-15 = 3（选购卡）或 b1-16 = 3（选购卡），但未连接选购卡 b1-15 = 1（模拟量输入），并且未设定 H3-02、10（模拟量输入功能选择）= 0（第 1 段速模拟量频率指令） 		确认是否分配了无法进行组合的功能。 ⇒ 重新设定多功能接点输入。
没有设定 H1-□□ = 6A（Drive Enable），但设定了 H2-□□ = 38（Drive Enable 中）		⇒ 取消其中任一设定。
没有设定 H6-01 = 3（简易带 PG V/f 模式），但设定了 H1-□□=7E（检出旋转方向）		
分配 UP2/DOWN2 指令（75 和 76）时，给多功能模拟量输入设定了带符号的数值（H3-01 或 H3-09 = 1）		

LED 操作器显示		故障名称
oPE04	oPE04	端子电路板更换检出 更换了变频器主体或带参数备份功能的拆装式端子排。
原因		对策
更换了变频器主体 (未更换带参数备份功能的拆装式端子排)		⇒ 将带参数备份功能的拆装式端子排中存储的参数设定为有效时, 请设定 A1-03=5550 (OPE04 故障的复位)。
更换了带参数备份功能的拆装式端子排		⇒ 不使用带参数备份功能的拆装式端子排中存储的参数时, 请进行参数的初始化 (A1-02=2220 或 3330)。
LED 操作器显示		故障名称
oPE05	oPE05	指令的选择不当 通过通信卡或脉冲序列输入执行运行指令或频率指令时的设定不正确。
原因		对策
将 b1-01 (频率指令选择 1) 设定为 3 (选购卡), 但未在变频器上连接选购卡		⇒ 将选购卡与变频器连接。
将 b1-02 (运行指令选择 1) 设定为 3 (选购卡), 但未在变频器上连接选购卡		
将 b1-01 (频率指令选择 1) 设定为 4 (脉冲序列输入), 但却将 H6-01 设定成了 0 (频率指令) 以外的值		⇒ 将 H6-01 设定为 0。
LED 操作器显示		故障名称
oPE07	oPE07	多功能模拟量输入的选择不当 重复选择了 H3-02 及 H3-10 (多功能模拟量输入) 的功能或者 PID 的功能分配有重复。
原因		对策
H3-02 和 H3-10 被设定为相同的值。		⇒ 重新设定, 使 H3-02 和 H3-10 不重复。 (注) H3-02 和 H3-10 可同时设定为 0 (第 1 段速模拟量频率指令) 或 F (预约范围)。
同时设定了以下内容 • H3-02 或 H3-10=B (PID 反馈) • H6-01 (脉冲序列输入功能选择)=1 (PID 反馈值)		⇒ 取消其中任一 PID 功能选择。
同时设定了以下内容 • H3-02 或 H3-10=C (PID 目标值) • H6-01 (脉冲序列输入功能选择)=2 (PID 目标值)		
同时设定了以下内容 • H3-02 或 H3-10=C (PID 目标值) • b5-18 (PID 目标值选择)=1 (b5-19 的 PID 目标值有效)		
同时设定了以下内容 • H6-01 = 2 或 H3-10 = C (PID 目标值) • b5-18=1 (b5-19 的 PID 目标值有效)		
LED 操作器显示		故障名称
oPE08	oPE08	参数选择不当 设定了当前控制模式所无法使用的功能。
原因		对策
在无 PG V/f 控制模式下选择了仅在无 PG 矢量控制中使用的功能		⇒ 重新组合控制模式和可设置的功能。
在选择 V/f 控制模式以外的情况下设定了 H6-01=3 (简易带 PG V/f 控制)		⇒ 使用简易带 PG V/f 控制时, 设定控制模式为 A1-02=0 (V/f 控制模式)。
在无 PG 矢量控制中, 设定了 n2-02 > n2-03		⇒ 重新设定参数, 使 n2-02 < n2-03。
在无 PG 矢量控制中, 设定了 C4-02 > C4-06		⇒ 重新设定参数, 使 C4-02 < C4-06。
在 PM 用无 PG 矢量控制模式下, E5-02 ~ E5-07 中的任一设定值为 0		⇒ 根据使用的电机, 正确设定 E5-01 (电机代码的选择 (PM 用))。 ⇒ 使用特殊电机时, 根据电机的测试报告, 正确设定参数 E5-□□。
在 PM 用控制模式下, E5-09 和 E5-24 均为 0 (或均不为 0)		⇒ 将 E5-09 或 E5-24 中任一参数设定为正确的值。将另一参数设定为 0。
(注) 1. 检查在 U1-18 (oPE 故障的参数) 中哪个参数的设定不当。 2. 同时发生多个错误时, 其它的 oPE□□ 会先于 oPE08 显示。		
LED 操作器显示		故障名称
oPE09	oPE09	PID 控制的选择不当 PID 控制的功能选择不正确。 (b5-01 (PID 控制的选择)=1 ~ 4 时)
原因		对策
同时设定了以下内容 • b5-15 (PID 暂停功能动作值) ≠ 0.0。 • b1-03 (停止方法选择) = 2 或 3。(DB 停止或带定时时的自由运行停止)		⇒ 将 b5-15 设定为 0 以外的值。 ⇒ 设定 b1-03=0 或 1。(减速停止或自由运行停止)
• b5-01 (PID 控制的选择)=1 (对偏差进行 D 控制) 或 =2 (对反馈值进行 D 控制) • b5-11 (PID 输出的反转选择)=1 (PID 输出为负时反转) 且 d2-02 (频率指令下限值) > 0。		⇒ 重新正确设定 b5-01、b5-11、d2-02。
同时设定了以下内容 • b5-01 (PID 控制的选择)=3 (频率指令+PID 输出、对偏差进行 D 控制) 或 =4 (频率指令+PID 输出、对反馈值进行 D 控制) • d2-02 (频率指令下限值) > 0		⇒ 重新正确设定 b5-01、d2-02。
b5-34 (PID 输出下限值) 的绝对值 > b5-06 (PID 的上限值)。		⇒ 重新正确设定 b5-34、b5-06。

6.6 操作故障

LED 操作器显示		故障名称
oPE10	oPE10	V/f 数据的设定不当 参数设定为满足以下关系： • E1-09 ≤ E1-07 < E1-06 ≤ E1-11 ≤ E1-04 • E3-09 ≤ E3-07 < E3-06 ≤ E3-11 ≤ E3-04
原因		对策
V/f 模式设定错误。		⇒ 按以下关系重新设定参数 E1-04、E1-06、E1-07、E1-09、E1-11（或 E3-04、E3-06、E3-07、E3-09、E3-11）。
LED 操作器显示		故障名称
oPE11	oPE11	载波频率的设定不当 载波频率的设定不正确。
原因		对策
同时设定了以下内容 • C6-05（载波频率比例增益）> 6 • C6-04 > C6-03（载波频率下限 > 载波频率上限） （注） C6-05 ≤ 6 时，按 C6-03 的固定值动作。		⇒ 重新设定参数。
C6-02 ~ 05 的上下限设定错误		
LED 操作器显示		故障名称
oPE13	oPE13	脉冲序列监视选择不当 H6-06（脉冲序列监视选择）的设定不正确。
原因		对策
H6-07（脉冲序列监视比例）= 0 时，在 H6-06 中设定了以下 6 个监视项目以外的值 101：频率指令 102：输出频率 105：电机速度 116：软起动后的输出频率 000：直通模式 031：直通模式		⇒ 重新正确设定 H6-06。

6.7 自学习中发生的故障

◆ 自学习故障的显示、原因及对策

自学习故障如下所示。检出自学习故障时，LED 操作器（或 LCD 操作器）上将显示表示故障内容的文字，电机自由运行停止。分配给故障或轻故障的多功能接点输出不动作。

虽然自学习已结束，但自学习结果的合理性存在问题时，将显示 End□。

确认原因后如果没有问题，请直接使用该自学习值。如果认为存在问题，请采取对策后，再次进行自学习，或手动设定（输入）电机参数。

表 6.11 自学习故障

LED 操作器显示		故障名称
E_{nd1}	End1	V/f 设定过大（自学习结束后显示。）
原因		对策
自学习时转矩指令超过了 20%		确认进行自学习前输入的电机铭牌数据的内容是否正确。（T1-03 ~ T1-05） ⇒ 重新正确设定上述参数，再次进行自学习。
空载电流的自学习结果超过了电机额定电流的 80%		⇒ 当电机与机械连接时，将电机与机械系统分开后再次进行自学习。
LED 操作器显示		故障名称
E_{nd2}	End2	电机铁芯饱和系数故障（仅在旋转形自学习时检出。自学习结束后显示。）
原因		对策
所输入的用于自学习的电机数据不正确		确认进行自学习前输入的电机铭牌数据的内容是否正确。（T1-03 ~ T1-05） ⇒ 重新正确设定上述参数，再次进行自学习。
自学习结果为参数的设定范围以外，因此向 E2-07 或 08（铁芯饱和系数）输入了临时设定值		⇒ 检查电机接线并修正。 ⇒ 在旋转形自学习时连接了电机和机械时，将电机与机械系统分开。
LED 操作器显示		故障名称
E_{nd3}	End3	额定电流设定警告（自学习结束后显示。）
原因		对策
• 电机线间电阻值和电机额定电流的组合设定不正确 • T1-04（电机额定电流）中设定的不是电机铭牌值		确认 T1-04 的设定值。 ⇒ 设定正确的值后再次进行自学习。
LED 操作器显示		故障名称
E_{r-01}	Er-01	电机数据异常
原因		对策
所输入的用于自学习的电机数据不正确		确认进行自学习前输入的电机铭牌数据的内容是否正确。（T1-02 ~ T1-07） ⇒ 重新设定上述参数。
T1-02（电机输出功率）和 T1-04（电机额定电流）的组合不正确		确认变频器和电机容量。 ⇒ 正确设定 T1-02 和 T1-04
输入的 T1-04（电机额定电流）和设定的 E2-03（电机的空载电流）的组合不正确 （仅限无 PG 矢量控制模式 + 线间电阻的停止形自学习时）		检查电机额定电流和空载电流。 ⇒ 正确设定 T1-04 和 E2-03。
T1-05（电机的基本频率）和 T1-07（电机的基本转速）设定值的组合不正确		⇒ 正确设定 T1-05 和 T1-07。
LED 操作器显示		故障名称
E_{r-02}	Er-02	发生轻故障
原因		对策
所输入的用于自学习的电机数据不正确		确认进行自学习前输入的电机铭牌数据的内容是否正确。（T1-02 ~ T1-07） ⇒ 重新设定上述参数。
接线不正确		• 检查接线并修正。 • 检查机器周围。
负载过大		• 检查负载。 ⇒ 参照“轻故障、警告显示及对策”（248 页），调查原因并采取对策。
LED 操作器显示		故障名称
E_{r-03}	Er-03	STOP 键输入
原因		对策
自学习中按了 STOP 键，中断了自学习		⇒ 由于变频器的自学习未完成，因此请从头开始进行自学习。
LED 操作器显示		故障名称
E_{r-04}	Er-04	线间电阻异常
E_{r-05}	Er-05	空载电流异常
E_{r-08}	Er-08	额定滑差异常
原因		对策
所输入的用于自学习的电机数据不正确		确认进行自学习前输入的电机铭牌数据的内容是否正确。（T1-02 ~ T1-07） ⇒ 重新设定上述参数。
没有在规定时间内完成自学习		⇒ 检查电机接线并修正。
自学习时自动测定的值在参数的设定范围之外		⇒ 在旋转形自学习时连接了电机和机械时，将电机与机械系统分开。

6.7 自学习中发生的故障

LED 操作器显示		故障名称
$Er-09$	Er-09	加速故障（仅在旋转形自学习时检出。）
原因		对策
在设定的加速时间内电机未加速		⇒ 增大 C1-01（加速时间）。 ⇒ 当电机与机械连接时，将电机与机械系统分开。
L7-01、L7-02（正转 / 反转侧电动状态转矩极限）的值较小		确认 L7-01、L7-02（正转 / 反转侧电动状态转矩极限）的值。 ⇒ 增大 L7-01、L7-02 的值。
LED 操作器显示		故障名称
$Er-11$	Er-11	电机速度故障（仅在旋转形自学习时检出。）
原因		对策
加速时转矩指令过大（100%）（仅限无 PG 矢量控制）		⇒ 增大 C1-01（加速时间）。 ⇒ 当电机与机械连接时，将电机与机械系统分开。
LED 操作器显示		故障名称
$Er-12$	Er-12	电流检出故障
原因		对策
U、V、W 中任意一相缺相		检查接线并修正。
电流超过了电机额定值		⇒ 检查电机接线，确认是否有线间短路。 ⇒ 当在变频器与电机之间设置了电磁接触器（MC）时，确认 MC 是否为 ON。
电流未达到设定值		⇒ 更换变频器。
在未连接电机的状态下进行了自学习		⇒ 在连接电机后进行自学习。
电流检出符号异常		⇒ 更换变频器。

6.8 故障发生后变频器的再启动方法

变频器发生故障而停止时，请按以下步骤查明原因，采取适当的对策使变频器重新动作。

◆ 发生故障的同时变频器电源被切断时

警告！关于机械再启动时的安全对策

在接通变频器的电源之前，请务必确认以下事项。主回路端子 R/L1、S/L2、T/L3 的线间没有短路。主回路端子 R/L1、S/L2、T/L3 的接地间没有短路。

如果疏于确认，可能会导致人身事故。

1. 接通变频器的电源。
2. 通过故障跟踪参数 U2-□□，对刚刚发生的故障内容和原因进行确认。
3. 排除故障的原因。
关于故障应对对策，请参照“故障显示、原因及对策”（238 页）。

(注) 1. 通过 U2-02（过去的故障）可以确认是什么故障导致电源被切断。通过 U2-03 ~ U2-17 可以确认故障发生时变频器的状态（频率、电流、电压等）。
关于故障跟踪的确认方法，请参照“故障跟踪的确认方法”（259 页）。
2. 接通电源后仍然显示故障时，请在排除故障原因后进行故障复位操作。

◆ 故障发生后变频器电源未被切断时

1. 通过 LED 操作器确认发生了何种故障。
2. 排除故障的原因。
关于故障应对对策，请参照“故障显示、原因及对策”（238 页）。
3. 请进行故障复位。
关于故障复位，请参照“故障复位”（260 页）。

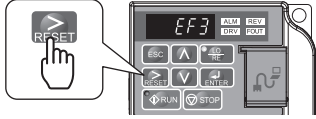
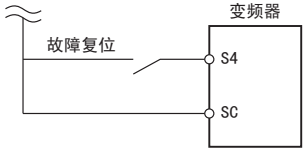
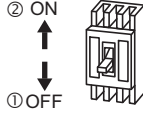
◆ 故障跟踪的确认方法

下面以变频器检出 EF3（外部故障（输入端子 S3））时为例，介绍故障跟踪的确认方法。

	操作步骤		LED 显示
1	接通电源。显示初始画面。	→	
2	按 ，直至显示监视显示画面。	→	
3	按 ，显示参数设定画面。	→	
4	按 和 ，显示 U2-02（过去的故障）。	→	
5	按 ，进行确定。显示上次发生的 EF3（外部故障（输入端子 S3））。	→	
6	按 ，返回 U2-02 画面。	→	
7	按 ，可以监视 U2-03 ~ 17 的内容。 由此可获得有助于查明故障原因的数据。	→	

◆ 故障复位

发生故障时，必须在排除故障原因后重新启动变频器。再次启动变频器时，请按下述的任一方法使故障复位。



故障发生后的对策	故障复位的方法	
<p>排除故障原因后，请将故障复位并重新启动变频器。</p>	<p>在操作器上显示表示故障内容的文字时，按 LED 操作器（或 LCD 操作器）的 RESET 键。</p>	
<p>排除故障原因后，通过多功能接点输入端子（顺控输入），使故障复位信号 ON。</p>	<p>通过顺控输入，使故障复位信号 ON。 （须事先将 14（故障复位）分配给多功能接点输入（H1-□□）。） （注） H1-04（端子 S4 的功能选择）的初始值为 14（故障复位）。</p>	
<p>暂时将主回路电源切断。 待 LED 操作器的显示消失后再次接通电源。</p>		

（注）如果已输入了运行指令，则故障复位信号将被忽视。请务必在断开运行指令后再进行故障复位。

6.9 LED 操作器上无故障显示时的对策

当 LED 操作器上不显示故障代码或错误代码、但变频器或电机的动作异常时，请参照本节内容，采取适当对策。

◆ 无法设定参数

原因	对策
变频器正在运行中（驱动模式）	⇒ 停止变频器运行，变更为程序模式后再设定参数。 （注）变频器在运行中时，有些参数不能设定。
参数访问级的设定不正确	A1-01（参数的访问级）被设定为“监视专用”。 ⇒ 设定 A1-01=2。
LED 操作器的显示不是“PAr”（参数设定模式）。	确认 LED 操作器的设定模式。 ⇒ 在“STUP”（通用设定模式）下，所有参数都无法设定。设定 / 查看所有参数时，请将 LED 操作器的显示切换为“PAr”（参数设定模式）。
在 H1-01 ~ H1-07（多功能接点输入端子 S1 ~ S7 的功能选择）中设定了 1B（参数写入许可）	分配了参数写入许可的多功能接点为 OFF 时，无法变更参数。 ⇒ 使分配了参数写入许可的端子为 ON 后，再设定参数。
密码不一致	A1-04（密码）和 A1-05（密码的设定）的数值不同时，无法变更部分环境设定参数。 ⇒ 重新设定密码。 （注）忘记密码时 1. 在 A1-04 的显示中，按住  的同时按  ，显示 A1-05。 2. 在 A1-05 上重新设定密码。
检测出了欠电压（Uv）	⇒ 通过 U1-07（主回路直流电压）确认电源电压的值。 ⇒ 确认主回路的接线。

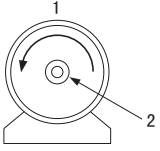
◆ 即使按操作器的 RUN 键或输入外部运行信号，电机也不按照指令旋转

■ 电机不旋转

原因	对策
变频器非驱动模式	确认 LED 操作器的 DRV 指示灯是否点亮。 ⇒ 请操作 LED 操作器，进入驱动模式。（参照 77 页）
按了 LO/RE 功能选择键（从控制回路端子输入指令时）	在变频器停止时按 LO/RE 功能选择键后，运行指令权将转移到操作器，无法再从控制回路端子输入运行指令。 ⇒ 请进行以下任一操作。 • 再次按 LO/RE 功能选择键。 • 先暂时切断变频器的电源，然后再接通。 （注）如果将 o2-01 设定为 0，则可使 LO/RE 功能选择键的指令权切换操作无效。
自学习刚刚结束后	自学习刚刚结束后，由于变频器被切换到了程序模式，因此即使输入运行指令也不会运行。 ⇒ 请操作 LED 操作器，进入驱动模式。（参照 77 页）
输入了紧急停止信号	⇒ 解除紧急停止输入。
运行指令的输入方法选择错误	确认 b1-02（运行指令选择 1）的设定值。 ⇒ 根据运行指令的输入方法，正确设定 b1-02。 0: LED 操作器或 LCD 操作器 1: 控制回路端子（出厂设定） 2: MEMOBUS 通信 3: 选购卡
安全输入无效	⇒ 确认 H1、HC 端子间的短接线是否脱落。 并确认变频器外部的安全开关是否已打开。 ⇒ 正确进行接线。
向控制回路端子的接线不正确	确认变频器控制回路端子的接线 ⇒ 正确进行接线。 ⇒ 通过 U1-10（输入端子的状态）确认输入端子的状态。
频率指令的输入方法选择错误	确认 b1-01（频率指令选择 1）的设定值。 ⇒ 根据频率指令的输入方法，正确设定 b1-01。 0: LED 操作器或 LCD 操作器 1: 控制回路端子（出厂设定） 2: MEMOBUS 通信 3: 选购卡 4: 脉冲序列输入
主速频率指令的电压 / 电流输入选择错误	⇒ 确认拨动开关 S1 的设定。同时确认 H3-09（多功能模拟量输入（电流）端子 A2 信号电平选择）的设定。（参照 63 页）
共发射极模式 / 共集电极模式的选择错误	⇒ 确认拨动开关 S3 的设定。（参照 61 页）
频率指令的值过低	确认 U1-01（频率指令）。 ⇒ 请使频率高于 E1-09（最低输出频率）的设定值。
多功能模拟量输入的设定不正确	确认多功能模拟量输入的设定内容。 将 H3-02（多功能模拟量输入（电流）端子 A1 功能选择）或 H3-10（多功能模拟量输入端子 A2 功能选择）设定为 1（频率增益），未输入电压（电流）时，频率指令为零。 ⇒ 确认 H3-02 及 H3-10 的设定值是否正确。 ⇒ 确认模拟量输入的值是否正确。
按了 STOP 键	运行中按 STOP 键后，变频器会减速停止。 ⇒ 请暂时关闭运行指令的输入，然后重新输入运行指令。 （注）将 o2-02 设定为 0 后，可使 STOP 键的功能无效。

原因	对策
电机的发生转矩较低 (V/f 控制时)	确认是否选择了符合电机特性的 V/f 曲线。 ⇒ 正确设定 E1-03 (V/f 曲线选择)。 E1-03 为 F 时, 增大 E1-08 (中间输出频率电压) 和 E1-10 (最低输出频率电压) 的值。 ⇒ 提高频率的指令值, 使其高于 E1-09 (最低输出频率) 的设定值。 ⇒ 变频器与电机间的接线过长时, 进行仅对线间电阻的停止形自学习。 ⇒ 提高 C4-01 (转矩补偿 (转矩提升) 增益) 的设定值。
电机的发生转矩较低 (无 PG 矢量控制时)	⇒ 进行旋转形自学习。 (注) 进行旋转形自学习后, 如果连接电机的接线大幅度加长, 请再次进行自学习。 确认 L7-01 ~ 04 (转矩极限) 是否为较低的值。 ⇒ 恢复为出厂设定的值 (200%)。 ⇒ 增大 E1-10 (最低输出频率电压) 和 E1-08 (中间输出频率电压) 的值。
2 线制顺控和 3 线制顺控的选择错误	将 H1-03 ~ H1-07 中的任一参数设定为 0, 即变为 3 线制顺控。 ⇒ 使用 2 线制顺控时, 请确认 H1-03 ~ H1-07 没有被设定为 0。 ⇒ 使用 3 线制顺控时, 请确认 H1-03 ~ H1-07 已被设定为 0。关于详细内容, 请在确认 3 线制顺控的接线示例 (参照 166 页) 后输入正确的信号。

■ 电机旋转方向与指令相反

原因	对策
电机输出电缆的接线错误	确认与电机的接线。 ⇒ 改变连接电机电缆的 U、V、W 中任意 2 条接线的连接。 ⇒ 正确连接变频器的输出端子 (U/T1、V/T2、W/T3) 和电机的 U、V、W 端子。
变频器的控制回路端子 (正转、反转) 和控制柜侧的正转、反转信号的连接不正确	确认控制回路的接线。 ⇒ 正确进行接线。
电机“正转”方向确认错误	⇒ 正确连接变频器的输出端子 U、V、W 和电机的端子 U、V、W。 ⇒ 如果接线正确, 改变连接电机电缆的 U、V、W 中任意 2 条接线的连接。 <div style="text-align: center;">  <p>1 电机的正转方向通常为 “从负载轴侧看的逆时针方向”。 (从负载轴侧看时) 2 负载轴</p> </div>
实际速度接近 0Hz 时进行速度推定形速度搜索, 推定结果为反转侧。	⇒ 将 b3-14 (旋转方向搜索选择) 设定为 0 (无效), 只进行指令运行方向的速度搜索。

(注) 根据不同的生产厂家和机型, 电机的正转方向可能会不同。请确认所使用电机的规格。

■ 电机只朝一个方向旋转

原因	对策
选择了禁止反转	确认 b1-04 的设定。 ⇒ 将 b1-04 (禁止反转选择) 设定为 0 (允许反转)。
尽管选择了 3 线制顺控, 但没有输入反转信号	⇒ 向多功能接点输入 (S3 ~ S7 端子) 中分配了 3 线制顺控的端子输入“反转 ON”的信号。

◆ 电机异常发热

原因	对策
负载过大	当电机在负载量大、有效转矩超过额定转矩的状态下进行长时间使用时, 电机异常发热。 (注) 请注意在电机的额定值标示中, 除连续额定值以外, 还有短时间额定值。 ⇒ 减小负载。 ⇒ 增加加速时间。 ⇒ 确认 L1-01 (电机保护功能选择)、L1-02 (电机保护动作时间) 以及 E2-01 (电机额定电流) 的设定值, 并设定为适当的值。 ⇒ 增大电机容量。
电机的环境温度过高	确认使用环境的温度。 ⇒ 将电机的环境温度降到电机额定值范围内。
使用矢量控制模式时未进行自学习	⇒ 进行自学习。 ⇒ 根据计算来设定电机参数。(参照 155 页) ⇒ 将 A1-02 (控制模式的选择) 变更为 0 (无 PG V/f 控制)。
电机的相间耐压不足	将电机连接至变频器的输出端子 (U/T1、V/T2、W/T3) 后, 在变频器的开关切换和电机线圈间将发生浪涌。通常, 最大浪涌电压会达到变频器输入电源电压的 3 倍左右 (200V 级为 600V、400V 级为 1200V)。 ⇒ 请使用电机相间的浪涌耐压高于最大浪涌电压的电机。 ⇒ 400V 级的变频器请使用变频器专用电机。 ⇒ 请在变频器的输出侧 (二次侧) 上连接 AC 电抗器。
电机的风扇停止旋转, 或风扇被污物、灰尘堵塞	检查电机的风扇。

◆ 无法选择旋转形自学习

原因	对策
控制模式的选择不正确	确认 A1-02（控制模式的选择）是否设定为 0（无 PG V/f 控制）。 ⇒ 将 A1-02（控制模式的选择）设定为 2（无 PG 矢量控制）。

◆ 低频运行时失调

原因	对策
负载的惯性较大 (无 PG 矢量控制时)	在无 PG 矢量控制模式下驱动惯性较大的负载时，可能会由于电机的响应和机械系统的随动迟缓等而导致失调。 ⇒ 增大 n2-02（速度反馈检出控制（AFR）时间常数）的设定。（相对于 50ms 的初始值，请将其增大至 200 ~ 1000ms 左右。）同时也以相同比例增大 n2-03（速度反馈检出控制（AFR）时间常数 2）。

◆ 降低电机额定电流的设定值时出现故障

原因	对策
电机额定电流和电机空载电流的设定不正确	要设定的 E2-01（电机额定电流）值可能小于 E2-03（电机的空载电流）的设定值。 ⇒ 参数设定过程中，请确认是否为 E2-01 > E2-03。如果为 E2-01 < E2-03 的关系，则会发生 oPE02 故障。 ⇒ 参数设定过程中，需要将 E2-01 设定为 E2-03 或以下时，请先降低 E2-03 的设定值，然后再变更 E2-01 的值。

◆ 在恒速运行中发生 ov（主回路过电压）

原因	对策
负载的惯性较大 (无 PG 矢量控制时)	在无 PG 矢量控制模式下使用惯性力较大的负载（风扇等）时，有可能发生 ov（主回路过电压）。 ⇒ 变更为 V/f 控制模式。 ⇒ 请调整 n2-02 及 n2-03（速度反馈检出控制（AFR）时间常数 2）。

◆ 在加速及负载连接时电机停止

原因	对策
负载过大	请采取以下任意一项对策。 ⇒ 减小负载。 ⇒ 增加加速时间。 ⇒ 增大电机容量。 (注) 变频器有防止失速功能及转矩补偿增益（转矩提升）功能，但在加速度较大及负载过大时，可能会超过电机的响应极限。

◆ 电机不加速或加速时间较长

原因	对策
频率的指令值较低	确认 E1-04（最高输出频率）的设定值。 ⇒ 当 E1-04 的设定值较低时，请增大设定值。 ⇒ 通过 U1-01（频率指令）确认指令输入是否正确。 ⇒ 确认是否输入了使用多功能接点输入的频率切换信号。 ⇒ 请确认使用多功能模拟量输入时，H3-03、H3-11（端子 A1、A2 输入增益值）是否较低。
负载较大	⇒ 请降低负载，使输出电流值在电机额定电流值以内 (注) 挤出机或搅拌机若温度变低，会出现负载增大的情况。 ⇒ 确认机械制动器是否完全打开。
转矩极限功能在动作 (无 PG 矢量控制时)	确认 L7-01 ~ 04（转矩极限）是否为较低的值。 ⇒ 恢复为初始值（200%）。
所设定的加速时间过长	⇒ 请确认 C1-01、C1-03、C1-05、C1-07（加速时间）的设定值是否过大。
电机特性和变频器参数的组合值不正确 (V/f 控制时)	确认是否选择了符合电机特性的 V/f 曲线。 ⇒ 正确设定 E1-03（V/f 曲线选择）。
电机特性和变频器参数的组合值不正确 (无 PG 矢量控制时)	⇒ 进行旋转形自学习。
频率指令值输入不正确	确认多功能模拟量输入的设置内容。 将 H3-02（多功能模拟量输入（电流）端子 A1 功能选择）或 H3-10（多功能模拟量输入端子 A2 功能选择）设定为 1（频率增益），未输入电压（电流）时，频率指令为零。 ⇒ 确认 H3-02 及 H3-10 的设定值是否正确。 ⇒ 确认模拟量输入的值是否正确。（U1-13、U1-14）
加速中防止失速值较低	确认 L3-02（加速中防止失速值）的设定值。 如果 L3-02 的设定值过低，则加速时间变长。 ⇒ 增大设定值。
运行中防止失速值较低	确认 L3-06（运行中防止失速值）的设定值。 如果 L3-06 的设定值过低，则在输出转矩前速度会降低。 ⇒ 增大设定值。

6.9 LED 操作器上无故障显示时的对策

原因	对策
使用矢量控制模式时 未进行自学习	⇒ 进行自学习。 ⇒ 根据计算来设定电机参数。 ⇒ 将 A1-02 (控制模式的选择) 变更为 0 (无 PG V/f 控制)。
V/f 控制模式下的起动转矩不足	⇒ 电机接线较长 (50m 或以上) 时, 进行仅对线间电阻的自学习, 或者将 V/F 曲线变更为高起动转矩。 ⇒ 采取上述对策仍无法解决时, 请探讨是否能变更为矢量控制。

◆ 电机转速超过频率指令值

原因	对策
模拟量输入的频率指令的增益设定及偏置设定不当	确认 H3-03 (多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 输入增益)、H3-04 (多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 输入偏置)、H3-11 (多功能模拟量输入端子 A2 输入增益)、H3-12 (多功能模拟量输入端子 A2 输入偏置) 的设定内容。 ⇒ 正确设定上述参数。
向模拟量输入端子 A1、A2 输入了信号	将 H3-02 (多功能模拟量输入 (电流) 端子 A1 功能选择) 或 H3-10 (多功能模拟量输入端子 A2 功能选择) 设定为 0 时, 与端子 A1 或 A2 的输入电压 (输入电流) 对应的频率将会加到频率指令中。 ⇒ 确认 H3-02 及 H3-10 的设定值是否正确。 ⇒ 确认模拟量输入的值是否正确。(U1-13、U1-14)
PID 控制有效。PID 控制有效时, 变频器将根据目标值调整输出频率。PID 控制下可加速的频率被限制在 E1-04 (最高输出频率) 的设定值内。	不需要 PID 控制时, 请设定为无效。(b5-01 = 0)

◆ 速度控制精度较低

原因	对策
已达到滑差补偿的极限值	确认 C3-03 (滑差补偿极限) 的设定值。 ⇒ 重新设定 C3-03。
电机的额定电压较高 (无 PG 矢量控制时)	变频器的最大输出电压取决于变频器的输入电压 (例如: 输入电压为 AC200V 时, 最大输出值为 AC200V)。矢量控制计算的结果为输出电压指令值超出变频器输出电压的最大值时, 速度控制精度将降低。 ⇒ 请使用额定电压较低的电机 (矢量控制专用电机)。 ⇒ 提高输入电源的电压。
未正确进行自学习 (无 PG 矢量控制时)	⇒ 再次进行自学习。

◆ 即使连接制动电阻选购件, 电机的减速时间也较长

原因	对策
L3-04 的设定不正确	确认 L3-04 (减速中防止失速功能选择) 的设定。 ⇒ 在变频器上连接制动电阻选购件时, 请将 L3-04 设定为 0 (无效) 或 3 (有效: 带制动电阻)。
减速时间设定过长	确认 C1-02、C1-04、C1-06、C1-08 (减速时间) 的设定。 ⇒ 正确设定减速时间。
电机转矩不足	参数设定正常且不发生 ov (主回路过电压) 时, 则为电机能力的极限。 ⇒ 增大电机容量。
受转矩极限的限制	确认 L7-01 ~ L7-04 (转矩极限) 的设定值。 设定了转矩极限时, 由于不会输出高于设定值的转矩, 因此减速时间可能会变长。 请确认转矩极限值是否适当。 ⇒ 增大设定值。 将 H3-02 (多功能模拟量输入 (电流) 端子 A1 功能选择) 或 H3-10 (多功能模拟量输入端子 A2 功能选择) 设定为 10、11、12 或 15 (转矩极限) 时, 请确认多功能模拟量输入的设定内容。 ⇒ 确认 H3-02 及 H3-10 的设定值是否正确。 ⇒ 确认模拟量输入的值是否正确。
负载超过了由变频器额定电流确定的内部转矩极限	⇒ 更换为容量大的变频器。

◆ 轻载时发生失调

原因	对策
载波频率较高	⇒ 降低 C6-02 (载波频率的选择) 的设定值。
由于低速时的 V/f 设定值较大而发生励磁	⇒ 正确设定 E1-03 (V/f 曲线选择)。 ⇒ 根据负载特性, 分别设定 E1-04 ~ E1-10 (V/f 曲线)。
最高输出频率和基本频率的设定组合错误	⇒ 根据使用的电机, 正确设定 E1-04 (最高输出频率 (FMAX)) 和 E1-06 (基本频率 (FA))。
防止失调功能无效	⇒ 将 n1-01 (防止失调功能选择) 设定为 1 (有效)。 ⇒ 增大 n2-01 (速度反馈检出控制 (AFR) 增益) 或 n2-02 (速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数) 的值。

◆ 在对垂直轴负载进行制动时滑落

原因	对策
制动器 ON / OFF 的时间不正确	⇒ 作为制动器 ON/OFF 的信号，使用频率检出功能，设定制动器 ON/OFF 的时间，以使其符合下列要求。 1. 起动时：转矩确定后打开制动器。 2. 停止时：转矩发生时关闭制动器。 （注）请勿将“变频器运行中”信号用于制动器 ON/OFF。 ⇒ 为确保制动器有效制动，请进行以下设定。 • 将 L4-07（频率检出条件）设定为 0（在 BB 中时不检出）。 • 使多功能接点输出端子在输出频率超过 L4-01（频率检出值）的设定值时 OFF（L4-01 以下时 ON）。（L4-01 设定值的大致标准为 3.0 ~ 5.0Hz 或以上。） • 频率检出 2 有滞后“频率检出幅度（L4-02 为 2.0Hz）”，停止时发生滑落的场合请变更为 0.5Hz 左右。 （注）在制动器的 ON/OFF 信号中，请不要使用多功能接点输出的运行中信号（H2-01=0）。
直流制动不足	⇒ 增大 b2-02（直流制动电流）的设定值。

◆ 起动变频器后，其它控制装置发生误动作、收音机有杂音

原因	对策
因变频器内部的开关切换而产生干扰	⇒ 降低 C6-02（载波频率的选择）的设定值。
	⇒ 在变频器的电源输入侧（一次侧）连接噪音滤波器。（参照 290 页）
	⇒ 在变频器的输出侧（二次侧）连接噪音滤波器。（参照 291 页）
	⇒ 使用金属套管。（用金属（铁）屏蔽变频器周围。）
	⇒ 使变频器及电机接地。
	⇒ 将主回路接线和控制接线分开。

◆ 变频器运行时漏电断路器动作

原因	对策
因变频器产生的漏电流导致漏电断路器动作	⇒ 提高漏电断路器的感度电流值。或将断路器更换为感度电流值更高的高频抑制产品。
	⇒ 降低 C6-02（载波频率的选择）的设定值。
	⇒ 变频器与电机间的接线过长时，尽量缩短接线长度。
	⇒ 在变频器的输出侧（二次侧）上连接噪音滤波器及电抗器。

◆ 电机旋转时机械产生振动

■ 电机振动强烈，无法正常旋转

原因	对策
相间电压失衡	⇒ 确认电源电压、采取稳定电源的对策、或将输入缺相检出设定为无效。

■ 机械发出轰鸣声或刺耳的声音

原因	对策
机械系统的固有振动频率和载波频率发生了共振	⇒ 调整 C6-02 ~ C6-05 等与载波频率相关的参数。
机械系统的固有振动频率和变频器输出频率发生了共振	⇒ 调整 d3-01 ~ d3-04 等与跳跃频率相关的参数。 ⇒ 在电机底板上安装防振橡胶。

（注）设定了 Swing PWM（C6-02：7 ~ A，ND 时为初始设定 7）时，会发出白噪音，有时很难判断是否为机械故障。检查电机故障时，请将 C6-02 设定为 1 ~ 6，进行确认。

■ 机器振动 / 振荡

原因	对策
调整不足 (无 PG 矢量控制时)	按顺序调整下列参数, 重新设定效果良好的增益。 增大一次延迟时间常数的设定值时, 请同时增大增益的设定值。 1. C4-02 (转矩补偿的一次延迟时间常数) 2. n2-01 (速度反馈检出控制 (AFR) 增益) 3. n2-02 (速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数) 4. C3-02 (滑差补偿一次延迟时间常数) (注) 转矩补偿或滑差补偿响应性的降低程度与时间常数增大的部分相对应。
未进行自学习 (矢量控制模式时)	⇒ 进行自学习。 ⇒ 根据计算来设定电机参数。 ⇒ 将 A1-02 (控制模式的选择) 变更为 0 (无 PG V/f 控制)。
调整不足 (无 PG V/f 控制时)	按顺序调整下列参数, 重新设定效果良好的增益。 1. n1-02 (防止失调增益) 2. n1-03 (防止失调时间常数) 3. n1-05 (反转用防止失调增益): 仅在反转方向发生失调时调整。 (注) 转矩补偿或滑差补偿响应性的降低程度与时间常数增大的部分相对应。
增益调整不足 (PID 控制时)	⇒ 请确认振动的频率, 调整 P、I、D 的各动作。
以模拟量指令从外部输入了频率指令	确认信号线是否受噪音影响。 ⇒ 尽量将主回路接线和控制回路接线分开。 ⇒ 控制回路的接线使用屏蔽线或多股绞合线。 ⇒ 增大 H3-13 (多功能输入的滤波时间常数) 的值。
变频器和电机间的接线距离较长	⇒ 进行自学习。 ⇒ 尽量缩短接线长度。

◆ PID 输出故障

原因	对策
未输入 PID 反馈	确认多功能模拟量输入的设定内容。 ⇒ 确认是否已将 H3-02 (多功能模拟量输入 (电流) 端子 A1 功能选择) 或 H3-10 (多功能模拟量输入端子 A2 功能选择) 设定为 B (PID 反馈)。 ⇒ 确认多功能模拟量输入端子的分配和实际信号输入是否一致。 ⇒ 确认反馈信号是否有断线。 ⇒ 确认 PID 相关参数的设定是否正确。 (注) 未输入反馈而检出值为零时, PID 输出会发生故障。因此, 将电机的速度上升到最高频率。
目标值和检出值的输入修正不完全	PID 控制是通过将目标值和检出值之差 (偏差) 修正为零来进行控制的。因此, 必须事先对目标值和检出值的输入进行修正, 以使两者一致。 ⇒ 通过 H3-11 (多功能模拟量输入端子 A2 输入增益) 来设定输入值一致的检出值的增益。
变频器输出频率和检出值的关系相反 (变频器的输出频率增加时检出值减少)	⇒ 将 b5-09 (PID 输出的特性选择) 设定为 1 (反特性)。

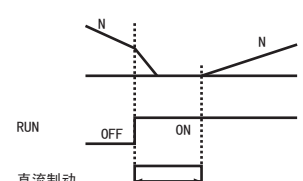
◆ 电机产生的转矩不足

原因	对策
未进行自学习 (矢量控制模式时)	⇒ 进行自学习。
自学习后, 切换了控制模式	⇒ 再次进行自学习。
仅对线间电阻进行了停止形自学习	⇒ 进行旋转形自学习。

◆ 变频器停止输出, 但电机不完全停止

原因	对策
停止时的直流制动不足, 未能充分减速	⇒ 调整直流制动。 • 增大 b2-02 (直流制动电流) 的设定值。 • 增大 b2-04 (停止时直流制动时间) 的设定值。

◆ 风扇起动时检出 ov (主回路过电压) / 电机失速

原因	对策
起动时风扇仍在空转	通过直流制动停止电机旋转后再起动。 ⇒ 增大 b2-03 (起动时直流制动时间) 的设定值。 ⇒ 将 b3-01 (起动时速度搜索选择) 设定为 1 (有效)。 ⇒ 向多功能输入端子分配外部搜索指令 (H1-□□=61 或 62)。 

◆ 输出频率达不到指令频率

原因	对策
指令频率在跳跃频率的范围内	⇒ 重新设定 d3-01 ~ d3-03 (跳跃频率 1 ~ 3) 及 d3-04 (跳跃频率幅度)。 (注) 使用跳跃频率时, 在跳跃频率的范围内, 输出频率不变化。
超出了频率指令的上限值	⇒ 重新设定 E1-04 (最高输出频率)、d2-01 (频率指令上限值)。 (注) 输出频率的上限值 = $E1-04 \times d2-01 / 100$
由于负载过大, 加速中防止失速功能动作	⇒ 减小负载。 ⇒ 调整 L3-02 (加速中防止失速值)。

◆ 电机发出金属音

原因	对策
低频输出时的电流超过了变频器额定电流值的 110%	低输出频率的场合, 电流超过变频器额定电流比 110% 时, 变频器会自动降低载波频率。此时会发出异常的金属音 (载波音)。 ⇒ 电机发出的金属音造成问题时, 将 L8-38 (载波频率降低选择) 设定为 0 (载波频率降低无效)。 (注) 上述设定容易导致发生 oL2 (变频器过载)。若频繁发生 oL2, 请增大变频器及电机的容量。

◆ 使用 PM 电机 / IPM 电机时, 电机速度不稳定

原因	对策
E5-01 (电机代码选择 (PM 用)) 设定不正确	⇒ 根据电机正确设定 E5-01。
以 10% 或以下的速度指令运行	⇒ 以 10% 或以下的速度指令使用时, 请使用其它变频器。(请向本公司垂询。)
驱动中发生失调	⇒ 按顺序调整下列参数, 重新设定效果良好的参数。 1. 减小 n8-55 (负载转动惯量 (PM 用)) 的设定值 2. n8-45 (速度反馈检出控制增益) 3. C4-02 (转矩补偿的一次延迟时间常数)
启动时发生失调	⇒ 增大 C2-01 (加速开始时的 S 特性时间) 的设定值。
电流过大	⇒ 根据使用的电机, 正确设定 E5-01 (电机代码的选择 (PM 用))。 使用特殊电机时, 根据电机的测试报告, 正确设定参数 E5-□□。

◆ 冷却风扇不旋转

原因	对策
风扇的旋转与运行指令连动	⇒ 确认是否为风扇仅在变频器运行时旋转。(此为出厂设定的状态。)

定期检查和维护

本章对变频器使用过程中的定期检查和维护方法、以及冷却风扇等部件的更换方法进行说明。

7.1 安全注意事项	270
7.2 定期检查	272
7.3 维护	274
7.4 关于变频器冷却风扇	276
7.5 变频器的更换方法	279

7.1 安全注意事项

危险

为了防止触电

请勿在电源接通的状态下进行接线作业。

否则会有触电的危险。

进行检查前，请切断所有设备的电源。即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

在变频器运行中，请勿更改接线、拆下跳线和选购卡、或更换冷却风扇。

否则会有触电的危险。

在修理变频器前，请切断电源并确认是否存在残余电压。

警告

为了防止触电

请勿在拆下变频器外罩的状态下运行。

否则会有触电的危险。

为了说明产品的细节部分，本说明书中的图解有时为卸下外罩或安全遮盖物的状态。请务必在安装有规定的外罩或遮盖物的状态下，遵照使用说明书运行变频器。

请务必将电机侧的接地端子接地。

否则会因与电机机壳的接触而导致触电。

请勿触摸带电部件。

否则会有触电的危险。

请勿直接用手触摸输出端子。并避免让输出线接触变频器外壳。

除指定的人员以外，其他人请勿进行维护、检查或部件更换。

否则会有触电的危险。

安装、接线、修理、检查和部件更换请由熟悉变频器的安装、调整、修理的专人进行。

穿着宽松的衣服或佩戴着饰品，以及没有用护目镜等保护眼睛时，请勿进行有关变频器的作业。

否则会有触电或受伤的危险。

进行变频器的维护检查、部件更换等作业前，请摘下手表、戒指等金属物品。请尽量不要穿宽松的衣服，并用护目镜等保护眼睛。

在进行变频器端子的接线之前，请切断所有机器的电源。

即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

为了防止火灾

请按指定的力矩来紧固端子螺丝。

主回路电线的连接处如果松动，可能会因电线连接处的过热而引发火灾。

主回路电源请勿使用错误的电压。

否则会有引发火灾的危险。

通电前，请确认变频器的额定电压与电源电压是否一致。

请勿使易燃物紧密接触变频器或将易燃物附带在变频器上。

否则会有引发火灾的危险。

请将变频器安装在金属等阻燃物体上。

重要

使用印刷电路板时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。

否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

请遵照本使用说明书的指示正确更换冷却风扇。

如果安装方向错误，则不能发挥冷却功能，可能导致变频器损坏。

请遵照本使用说明书的指示正确更换冷却风扇。将冷却风扇安装到变频器上时，请使带标签的一面朝上。为了最大限度地延长产品的使用年限，对于配备有 2 台冷却风扇的变频器，在更换冷却风扇时必须 2 台同时更换。

在变频器输出电压时，请勿拆装电机。

否则会导致变频器损坏。

控制回路接线时，请勿使用屏蔽线以外的电缆。

否则会导致变频器动作异常。请使用双胶绞合屏蔽线，并将屏蔽层连接到变频器的接地端子上接地。

非专业人员请勿接线。

否则会导致变频器或制动选购件的回路损坏。在将制动选购件连接到变频器之前，请仔细阅读《安川变频器选购件 制动单元、制动电阻器单元 使用说明书》(TOBP C720600 00)。

请勿更改变频器的回路。

否则会导致变频器损坏。

因此而造成的修理，不在本公司的保证范围内。

如果贵公司或贵公司的客户对产品进行了改造，本公司将不负任何责任。

变频器和其它机器的接线完毕后，请确认所有的接线是否正确。

否则会导致变频器损坏。

请按照正确的相序接线。

如果相序不一致，将会导致电机反向旋转。

请将变频器输出端子 U/T1、V/T2、W/T3 分别连接到电机的输入端子 U、V、W 上。此时，请务必使电机端子与变频器端子的相序一致。

通过电源侧 MC 的 ON/OFF 可以使变频器运行或停止，但频繁地开、关则会导致变频器故障。

否则会缩短继电器接点和电解电容的使用寿命。

考虑到变频器内部的继电器接点和电解电容的使用寿命，运行、停止的最高频度请不要超过 30 分钟一次。请尽量根据变频器的运行 / 停止操作来进行电机的运行和停止。

请勿操作已经损坏的机器。

否则会加速机器的损坏。

如果机器明显损坏或者有部件丢失，请勿连接或进行操作。

7.2 定期检查

电子设备不可能永久使用，即使在正常的工作环境下，如果超过使用年限，也会产生特性变化或动作不良。为了防止该类故障的发生，必须进行日常检查、定期检查、部件更换等预防性维护。

变频器由 IGBT（功率晶体管）、IC 等半导体部件、电容器和电阻器等电子部件、以及风扇和继电器等很多部件构成。如果所有这些部件不能正常动作，就不能发挥产品应有的功能。

请按照本章中的检查表进行检查作业。

（注）将变频器安装在以下环境中时，与通常情况相比，请缩短定期检查周期。

- 高温环境
- 频繁起动、停止的环境
- 存在交流电源或负载波动的环境
- 存在过大振动或冲击的环境
- 存在灰尘、金属粉尘、盐类、硫酸、氯元素的环境
- 保管状况恶劣的环境

建议在机器安装后每 3、4 个月进行一次检查。

◆ 日常检查

本公司变频器的日常检查如表 7.1 所示。为了避免变频器功能变差和产品损坏，请每日对以下项目进行确认。请复印该检查表进行使用，每次确认后在检查栏盖上“确认”章。

危险！ 为了防止触电，请勿在电源接通的状态下进行接线作业。否则会有触电的危险。进行检查前，请切断所有设备的电源。即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

表 7.1 日常检查表（整体）

检查项目	检查内容	故障时的对策	检查栏
电机	电机是否存在异常振动及异常声响*	<ul style="list-style-type: none"> • 确认与机械的连接部 • 测量电机的振动 • 拧紧连接部的螺丝 	
冷却系统	变频器及电机是否存在异常发热和变色现象	<ul style="list-style-type: none"> • 确认是否过载 • 拧紧螺丝 • 确认变频器的散热片及电机是否脏污 • 确认环境温度。 	
	确认冷却风扇	<ul style="list-style-type: none"> • 确认风扇的脏污情况 • 利用参数确认风扇的运行时间（225 页） 	
周围环境	安装环境是否符合“2 章 安装”（29 页）中的标准	排除污染源或改善安装环境	
负载	变频器输出电流是否高出电机或变频器的额定值并持续了一段时间	<ul style="list-style-type: none"> • 确认是否过载 • 确认电机参数的设定 	
电源电压	主回路电压、控制电压是否正常	<ul style="list-style-type: none"> • 调节电压和电流值，使其在铭牌值以内 • 确认主回路电压的各相 	

◆ 定期检查

本公司变频器的定期检查如表 7.2 所示。一般情况下，以每 3 个月到 6 个月进行一次定期检查为宜，但在实际情况下，请结合各机器的使用情况和的工作环境，确定实际的检查频度。定期检查有助于防止功能变差及产品损坏。请复印该检查表进行使用，每次确认后在检查栏盖上“确认”章。

■ 定期检查

危险！ 为了防止触电，请勿在电源接通的状态下进行接线作业。否则会有触电的危险。进行检查前，请切断所有设备的电源。即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

表 7.2 定期检查表

检查项目	检查内容	故障时的对策	检查栏
主回路			
整体	利用兆欧表检查（主回路端子与接地端子间）	采取适当措施（拧紧等）	
	<ul style="list-style-type: none"> 是否有因过热或老化而变色的部件 各部件是否损坏、变形 	<ul style="list-style-type: none"> 更换已损坏的部件 如果有无法修理或更换的损坏部位，则更换整个变频器 	
	是否沾有污垢、垃圾、灰尘	<ul style="list-style-type: none"> 确认装有变频器的控制柜柜门是否关严 无法清洗时，请更换脏污严重的部分 用吸尘器清除垃圾或灰尘，以免接触部件。 	
导体、电线	<ul style="list-style-type: none"> 电线及连接部是否变色、损坏以及因过热而老化 电线包层是否破损、龟裂、变色 	修理或更换已损坏的电线	
端子排	连接端子是否磨损、损坏、松动	拧紧后如果螺丝或端子损坏，则应更换	
电磁接触器、继电器	<ul style="list-style-type: none"> 动作时是否发出异常声响 线圈是否存在因过热而导致电线包层老化或龟裂的现象 	<ul style="list-style-type: none"> 在电压超出基准值及不超出基准值的两种情况下，分别确认线圈的电压 更换已损坏的电磁接触器、继电器、电路板 	
制动电阻器选购件	是否因过热而导致绝缘体变色	<ul style="list-style-type: none"> 稍微的变色并非异常 发生变色时，请确认接线是否不良 	
电解电容	<ul style="list-style-type: none"> 是否漏液、变色、龟裂 安全阀是否露出、膨胀、破裂或漏液 	如果有无法修理或更换的损坏部位，则更换整个变频器	
二极管、IGBT（功率晶体管）	是否沾有垃圾和灰尘	<ul style="list-style-type: none"> 用干燥空气清除 用吸尘器清除垃圾或灰尘，以免接触部件。 	
电机			
动作检查	振动及运行噪声是否异常加剧	停止电机运行，与维护专业人员联系	
控制回路			
整体	<ul style="list-style-type: none"> 连接端子是否磨损、损坏、连接不当 螺丝是否松动 	<ul style="list-style-type: none"> 拧紧后如果螺丝或端子损坏，则应更换 如果印刷电路板的端子类无法修理或更换，则更换整个变频器 	
印刷电路板	<ul style="list-style-type: none"> 是否有异臭、变色、严重生锈，连接器的安装是否正确 是否沾有灰尘及油雾 	<ul style="list-style-type: none"> 重新安装连接器类 如果用防静电布或吸尘器无法清扫干净，则更换印刷电路板 请勿对印刷电路板使用溶剂。 请用干燥空气清除垃圾和灰尘。 用吸尘器清除垃圾或灰尘，以免接触部件。 如果有无法修理或更换的损坏部位，则更换整个变频器 	
冷却系统			
冷却风扇	<ul style="list-style-type: none"> 电机是否有异常声音及振动 是否存在损坏或缺失的叶片 	<ul style="list-style-type: none"> 清扫或更换冷却风扇 更换方法请参照 276 页 	
散热片	是否沾有垃圾及灰尘、是否脏污	<ul style="list-style-type: none"> 请用干燥空气清除垃圾和灰尘。 用吸尘器清除垃圾或灰尘，以免接触部件。 	
通风口	进气口、排气口是否堵塞或沾有异物	清除障碍物、灰尘	
指示器			
LED 操作器	<ul style="list-style-type: none"> LED 显示是否正确 操作部是否脏污 	<ul style="list-style-type: none"> LED 或操作键存在不良情况时，请与本公司代理店或销售处联系。 清扫 	

（注）定期检查周期建议为 1 ~ 2 年，实际周期因安装环境而异。

7.3 维护

本变频器可进行在需要维护时向用户发出提醒信号的设定。通过该功能，可防止故障于未然，也可以防止因变频器部件的寿命原因而导致系统停止。

客户可确认下述部件的维护时期。

- 冷却风扇
- 电解电容（主回路）
- 冲击电流防止继电器
- IGBT

◆ 部件更换标准

定期更换部件的标准更换年限如表 7.3 表 7.4 所示。更换时，请使用与贵司所用变频器的型号和版本相符的本公司更换部件。

表 7.3 标准更换年限

部件名称	标准更换年限
冷却风扇	10 年
电解电容（主回路）	10 年 <1>

<1> 如果有无法修理或更换的损坏部位，则更换整个变频器。

重要： 标准更换年限以下述使用条件为前提。标准更换年限仅为大致标准，并不保证产品的使用寿命。标准更换年限可能会因安装环境和使用情况而变短，特此声明。

- 满足标准更换年限的使用条件
- 环境温度：年平均 40°C
 - 负载率：80%
 - 运行率：24 小时

■ 寿命监视

作为部件定期更换的大致标准，在 LED 操作器上显示用于判断部件维护时期的“%”值。确认维护时期时，请使用下述监视参数。

显示值达到 100% 时，表示已到达维护时期，变频器发生故障的可能性变高，因此建议定期进行确认。

详细内容请参照“7.2 定期检查”（272 页）。

表 7.4 定期更换部件的寿命监视参数

No.	部件名称	内容
U4-03	冷却风扇	以“0 ~ 99999”范围来显示冷却风扇的累积运行时间。如果该显示值超出 99999，则从 0 开始重新计数。
U4-04		以“%”显示冷却风扇的维护时期。
U4-05	电解电容（主回路）	以“%”显示电容器的维护时期。
U4-06	冲击电流防止继电器	对电源的开关次数进行计数，以“%”显示冲击电流防止继电器的维护时期。
U4-07	IGBT	以“%”显示 IGBT 的维护时期。

■ 寿命显示的警告输出

可通过所输出的信号确定期更换部件已到达寿命警告水平。请分配以下的多功能接点输出。进行分配后，操作器上的警告显示变为有效。

将多功能接点输出（H2-01 ~ H2-03）设定为“2F”时，如果冷却风扇、电解电容、冲击电流防止继电器的寿命（维护定时）达到 90%，则多功能接点 ON，并显示警告“LT-1”~“LT-3”。如果 IGBT 的寿命（维护定时）达到 50%，则多功能接点输出为 ON，操作器上显示警告“LT-4”。

如果 IGBT 的寿命（维护定时）达到 90%，则多功能接点输出为 ON，操作器上显示警告“TrPC”。此时接点将输出轻故障（多功能接点输出“10”）。

表 7.5 多功能接点输出（H2-01 ~ H2-03）

设定值	功能	显示	对策
2F	ON 时表示已到风扇、电解电容、冲击电流防止继电器、IGBT 的维护时期。	LT-1	更换风扇
		LT-2	更换变频器
		LT-3	更换变频器
		LT-4	重新检查负载、载波频率、输出频率
10	ON 时表示警告 IGBT 的寿命已达到 90%。	TrPC	更换变频器

■ 相关参数

重要：更换部件或变频器后，请务必将上述维护设定参数（o4-03、o4-05、o4-07、o4-09）设定归零。否则，将在更换前的部件寿命基础上继续计数。

表 7.6 维护的设定参数

No.	名称	控制模式		
	操作器显示	无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 矢量
o4-03 <1> <2>	冷却风扇维护设定（运行时间）	○	○	○
o4-05 <2>	电容维护设定	○	○	○
o4-07 <2>	冲击电流防止继电器维护设定	○	○	○
o4-09 <2>	IGBT 维护设定	○	○	○

<1> 以 10h 为单位来设定 o4-03。设定为 30 时，冷却风扇维护设定运行时间被计为 300h，在 U4-03 的冷却风扇运行时间监视器上显示为 300H。
<2> 维护时期根据变频器的使用环境而异。

7.4 关于变频器冷却风扇

重要： 请将指定的冷却风扇与变频器组合使用。如果更换为非指定的风扇，将不能发挥变频器原有的性能。

更换冷却风扇时，请与您购买本产品的代理店或本公司销售处联系。

变频器中有配备多个冷却风扇的机型。

对于配备了多个冷却风扇的变频器，为了最大限度地延长产品的使用年限，在更换冷却风扇时需同时更换所有风扇。

表 7.7 冷却风扇的使用数量

单相 200V 级		三相 200V 级		三相 400V 级	
变频器型号 CIMR-V□	使用风扇的数量	变频器型号 CIMR-V□	使用风扇的数量	变频器型号 CIMR-V□	使用风扇的数量
BA0001	-	2A0001	-	4A0001	-
BA0002	-	2A0002	-	4A0002	-
BA0003	-	2A0004	-	4A0004	-
BA0006	-	2A0006	1	4A0005	1
BA0010	1	2A0008	1	4A0007	1
BA0012	1	2A0010	1	4A0009	1
BA0018	2	2A0012	1	4A0011	1
-	-	2A0018	1	4A0018	2
-	-	2A0020	1	4A0023	2
-	-	2A0030	2	4A0031	2
-	-	2A0040	2	4A0038	2
-	-	2A0056	2	-	-
-	-	2A0069	2	-	-

◆ 冷却风扇的更换方法

冷却风扇安装在变频器主体的上面，无需工具即可简单更换。

警告！ 为了防止触电

请勿在电源接通的状态下进行接线作业。

否则会有触电的危险。

进行检查前，请切断所有设备的电源。即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

注意！ 变频器的散热片会产生高温，为了防止烫伤，请勿触摸。

否则会有烫伤的危险。

请在切断变频器电源后 15 分钟或以上，而且确认散热片已充分冷却后再更换冷却风扇。

■ 拆卸

1. 朝内侧按风扇外罩的左右卡爪，同时将其向上抬起，从变频器主体上拆下风扇外罩。
(图示机型为配备了1台冷却风扇的机型。)

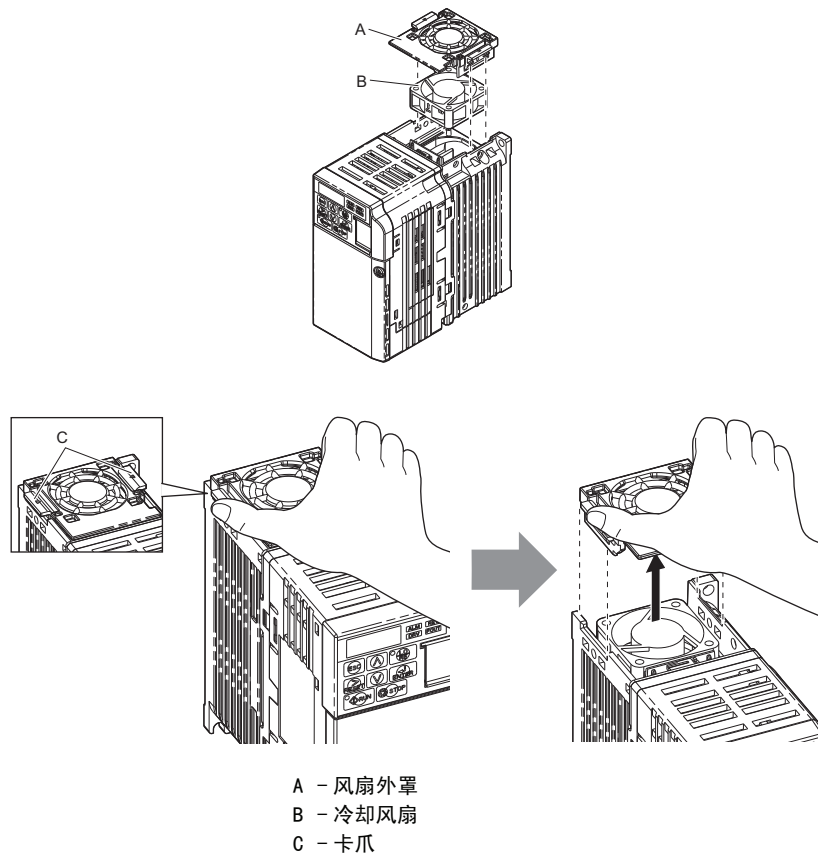


图 7.1 风扇外罩的拆卸

2. 轻轻拉出冷却风扇电缆，卸下中转插头，取出风扇。

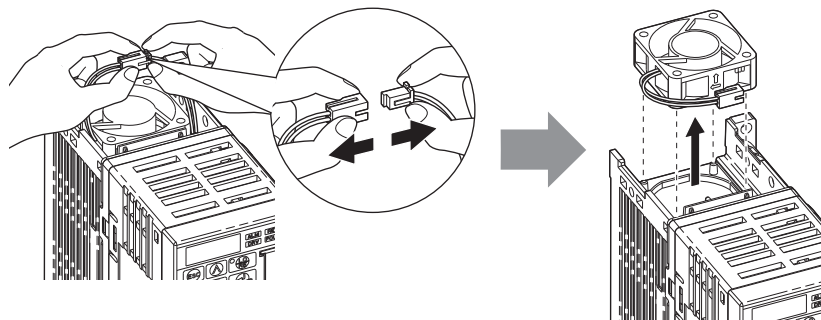


图 7.2 冷却风扇的拆卸

■ 安装

重要： 为了防止机器损坏

安装错误的冷却风扇给机器带来的危险性

如果安装错误的冷却风扇，则不能正确发挥其功能，并可能导致变频器损坏。请遵照本使用说明书的指示正确更换冷却风扇，确保装入变频器时使标签朝上。为了最大限度地延长产品的使用年限，在维护时必须同时更换两侧的冷却风扇。

1. 请按照以下图示，将冷却风扇装入变频器。

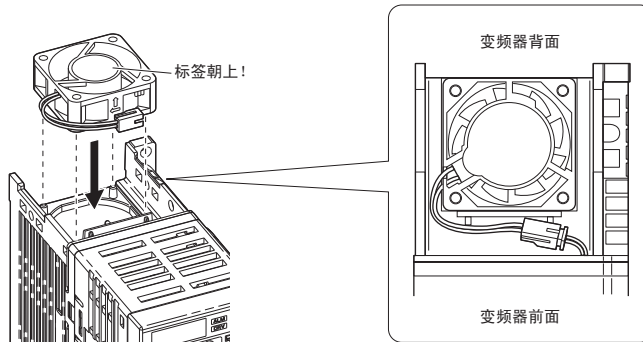


图 7.3 冷却风扇的安装方向

2. 切实安装中转插头，将电缆收纳至电缆槽中。

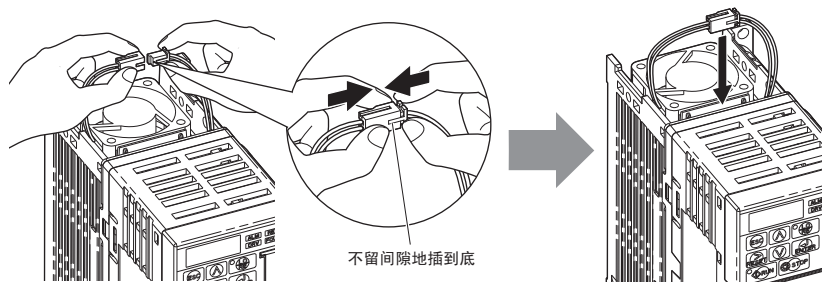


图 7.4 中转插头

3. 安装风扇外罩时，请将变频器左右外罩卡爪分别对齐。

(注) 请确认左右卡爪的锁定是否牢固。

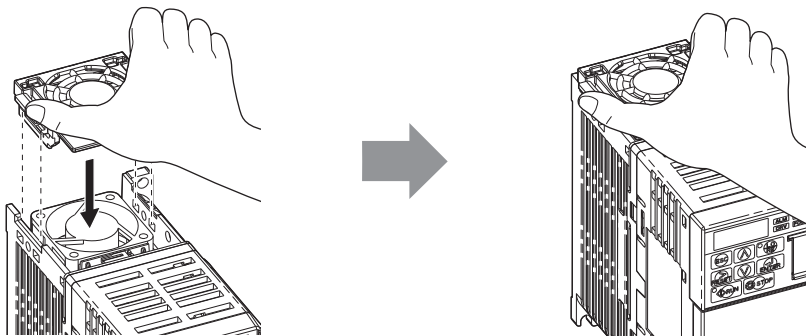


图 7.5 风扇外罩的安装

7.5 变频器的更换方法

◆ 可更换的部件

本变频器中可更换的部件如下所述。

- 带参数备份功能的装卸式端子排的印刷电路板（PCB）
- 冷却风扇
- 前外罩

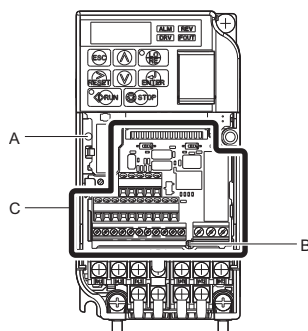
主回路发生故障时，请更换变频器主体。更换部件时，若在保证期限内，请与代理店或本公司的销售处联系。我们将按照本公司的保证规定为您更换或修理。

警告！ 为了防止触电，请勿在电源接通的状态下进行接线作业。否则会有触电的危险。进行检查前，请切断所有设备的电源。即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

◆ 关于带参数备份功能的拆装式端子排

本变频器的带参数备份功能的拆装式端子排可以装拆，即使发生故障，也能够简单更换变频器。无需重新进行控制回路的接线作业。该端子排配备有可保存参数的储存器，因此，即使更换变频器，参数的设定内容也会被保存。无需重新设定参数。如果从变频器上拆下带参数备份功能的装卸式端子排，请在更换变频器主体后，务必将该带参数备份功能的装卸式端子排连接到新的变频器上。

（注）与电压等级、变频器容量不同的变频器更换带参数备份功能的拆装式端子排时，请在更换后向 o2-04 设定变频器容量选择值，执行 A1-03=2220 后，对变频器进行初始化。



- A - 充电指示灯
- B - 控制回路端子排固定销
- C - 带参数备份功能的拆装式端子排

图 7.6 带参数备份功能的拆装式端子排

◆ 变频器的更换方法

警告！ 为了防止触电，请勿在变频器运行中更改接线、拆下接口和选购卡、或更换冷却风扇。否则会有触电的危险。在修理变频器前，请切断电源并确认是否存在残余电压。

警告！ 为了防止触电，除指定的人员以外，其他人请勿进行维护、检查或部件更换。否则会有触电的危险。安装、接线、修理、检查和部件更换请由熟悉变频器的安装、调整、修理的专人进行。

重要： 为了防止机器损坏，涉及印刷电路板时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

1. 旋松前外罩的安装螺丝，拆下前外罩。

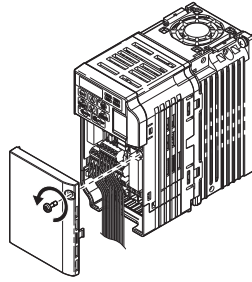


图 7.7 前外罩的拆卸

2. 请从带参数备份功能的装卸式端子排上拔下接地端子插头。

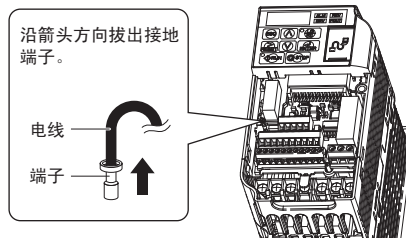


图 7.8 接地端子插头的拆卸

3. 请用螺丝刀等工具向下按端子排的固定销。

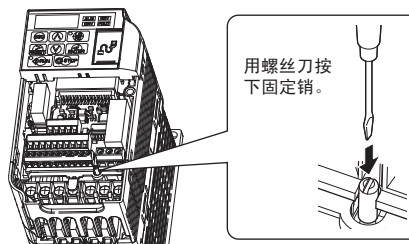


图 7.9 按下固定销

4. 在步骤 3 中固定销被按下的状态下，沿箭头方向滑动带参数备份功能的装卸式端子排，将其拆下。

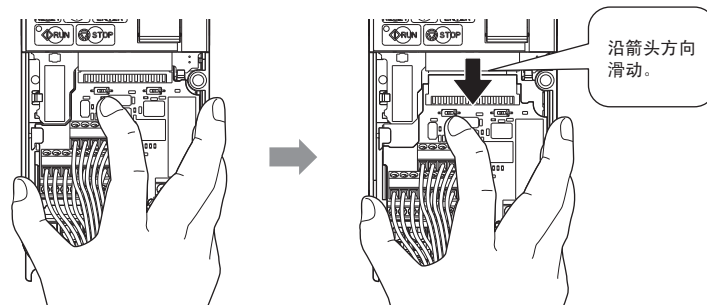


图 7.10 端子排的拆卸

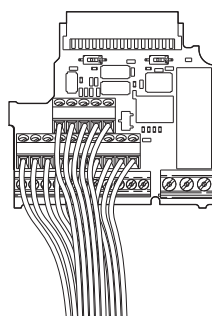


图 7.11 拆下的带参数备份功能的装卸式端子排

■ 安装方法

1. 请如下图所示，将带参数备份功能的装卸式端子排安装到变频器上。

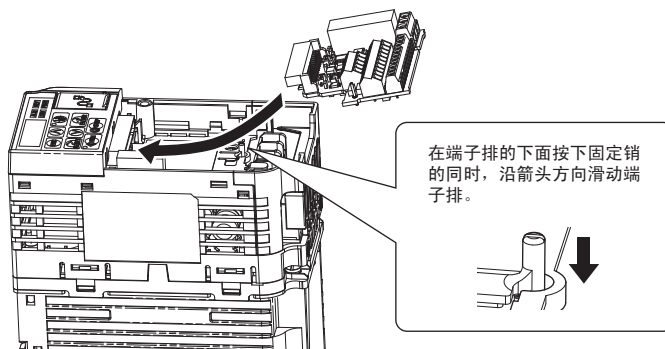


图 7.12 端子排的安装

2. 请将带参数备份功能的装卸式端子排切实插入接口。

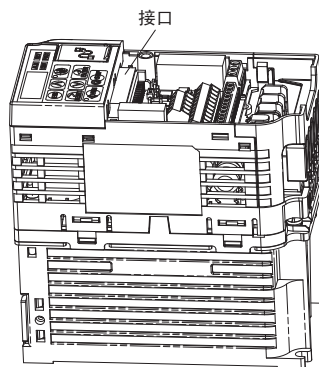


图 7.13 安装端子排后的状态

3. 请将下部外罩和端子外罩装回原位。
4. 完成变频器的更换后，请确认 o2-04（变频器容量选择）。装置代码的详细内容请参照“[出厂设定值随 o2-04（变频器容量选择）而变化的参数](#)”（349 页）。
5. 更换了拆装式端子排或变频器装置后，接通电源时有时会发生 oPE04。此时，如果拆装式端子排的参数信息可靠，则输入 A1-03=5550 以获取该参数信息，使用拆装式端子排中备份的参数信息。对维护时期进行复位时，请设定 o4-01 ~ o4-13。

外围机器和通信选购件

本章对本变频器可使用的外围机器和通信选购件进行说明。

8.1 安全注意事项	284
8.2 外围机器	285
8.3 与变频器外围机器的连接	287
8.4 与外围机器连接的方法和注意事项	288
8.5 通信选购件	294

8.1 安全注意事项

⚠ 危险

为了防止触电

请勿在电源接通的状态下进行接线作业。

否则会有触电的危险。

进行检查前，请切断所有设备的电源。即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

⚠ 警告

为了防止触电

请勿在拆下变频器外罩的状态下运行。

否则会有触电的危险。

为了说明产品的细节部分，本说明书中的图解有时为卸下外罩或安全遮盖物的状态。请务必在安装有规定的外罩或遮盖物的状态下，遵照使用说明书运行变频器。

请勿在通电状态下拆下变频器的外罩或触摸印刷电路板。

否则会有触电的危险。

在进行变频器端子的接线之前，请切断所有机器的电源。

即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

除指定的人员以外，其他人请勿进行维护、检查或部件更换。

否则会有触电的危险。

安装、接线、修理、检查和部件更换请由熟悉变频器的安装、调整、修理的专人进行。

穿着宽松的衣服或佩戴着饰品，以及没有用护目镜等保护眼睛时，请勿进行有关变频器的作业。

否则会有触电或受伤的危险。

进行变频器的维护检查、部件更换等作业前，请摘下手表、戒指等金属物品。请尽量不要穿宽松的衣服，并用护目镜等保护眼睛。

请务必将电机侧的接地端子接地。

否则会因与电机机壳的接触而导致触电或火灾。

在变频器运行中，请勿更改接线、拆下跳线和选购卡、或更换冷却风扇。

否则会有触电的危险。

在修理变频器前，请切断电源并确认是否存在残余电压。

为了防止火灾

请按指定的力矩来紧固端子螺丝。

主回路电线的连接处如果松动，可能会因电线连接处的过热而引发火灾。

重要

操作变频器时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。

否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

在变频器输出电压的过程中，请勿切断电机的电源。

否则会导致变频器损坏。

8.2 外围机器

外围机器一览如下表所示。关于外围机器的订购，请向本公司代理店或销售负责人咨询。

- 外围机器的选型：关于订购事宜，请参照本公司的产品目录。
- 外围机器的安装与接线：请参照各选购件的使用说明书。

表 8.1 外围机器一览

名称	型号
接线用断路器	NF 系列
漏电断路器	NV 系列或 EG、SG 系列
电磁接触器	SC 系列
浪涌抑制器	200V 用：DCR2-□□A 400V 用：RFN3AL504KD
绝缘器	DGP□-□-□
零相电抗器	F6045GB
输入侧噪音滤波器	LNFD 系列 LNFB 系列
输入保险丝	CR6L 系列
DC 电抗器	UZDA 系列
AC 电抗器	UZBA 系列
制动电阻器	ERF-150WJ 系列
制动电阻器单元	LKEB 系列
输出侧噪音滤波器	LF-310 系列
瞬时停电补偿装置	200V 用：P0010 型 400V 用：P0020 型
频率表 / 电流表	DCF-6A
频率设定器 (2kΩ)	RH000739
频率表刻度调整电阻器 (20kΩ)	RH000850
频率设定器用旋钮	CM-3S
输出电压表	SDF-12
刻度板	NPJT41561-1
散热片外置配件	请向本公司代理店或销售处咨询。
DIN 导轨附件	100-035-0□□ 或 EZZ08122□
DC24V 控制电源单元	请向本公司代理店或销售处咨询。
支持工具 (PC 软件) DriveWizard Plus (含 DriveWorksEZ)	请向本公司代理店或销售处咨询。安装用的文件请从本公司的产品、技术信息网站 www.yaskawa.com.cn 下载。
NEMA1 套件	请向本公司代理店或销售处咨询。

外围机器的使用目的如下表所述。

表 8.2 外围机器及其使用目的

机器名称		使用目的	机器名称		使用目的
	接线用断路器 (MCCB)	发生短路事故时对电源系统起保护作用、对电线起过载保护作用 (注) 为了保护变频器的接线, 防止发生事故时的二次损失, 请将其安装在电源侧。可在上位电源系统允许切断漏电时使用。		制动电阻器	需要电气制动器时 (利用率 (%ED) 超过 3% 时, 需要提高容量。)
	漏电断路器	发生短路事故时对电源系统起保护作用、对电线起过载保护作用、防止触电事故及诱发漏电火灾的接地保护 (注) 为了保护变频器的接线, 防止发生事故时的二次损失, 请将其安装在电源侧。当上位电源系统允许切断漏电时, 也可使用接线断路器 (MCCB)。		制动电阻器单元	需要电气制动器时 (利用率 (10%ED)) 必须注意。
	电磁接触器 (MC) (输入侧)	切实分开电源与变频器并保护制动电阻器 切实分开电源与变频器, 防止制动电阻器烧坏及故障时发生二次损失 带制动电阻器时, 请进行设置以防止制动电阻器烧坏。设置时, 请务必在线圈上安装浪涌抑制器。 为了防止发生事故时的二次损失, 建议设计通过变频器的异常接点输出来切断电源的回路。		噪音滤波器 (输出侧)	降低变频器输出侧电线的干扰
	AC 电抗器	电源容量大时, 对变频器进行保护 (电源容量超过 600kVa 时请务必使用。)		商业运行备份用接触器	变频器发生故障时的备份、常时为商业运行时
	DC 电抗器	抑制高次谐波 改善电源综合功率因数		热继电器	过载时保护电机
	噪音滤波器 (输入侧)	降低变频器对电源的干扰		零相电抗器	降低变频器的电磁感应干扰 (适用于变频器的输入侧及输出侧的任一侧)
	保险丝	因短路而发生事故时进行保护		浪涌抑制器	抑制电磁接触器线圈的浪涌电压
	支持工具 (PC 软件)	变频器的各种设定及容量选择		24V 控制电源单元	使变频器的主回路电源和控制电源分开输入的控制电源

8.3 与变频器外围机器的连接

变频器和电机、外围机器的连接示例如下所示。

关于与各种外围机器的连接方法，请参照“与外围机器连接的方法和注意事项”（288页）。

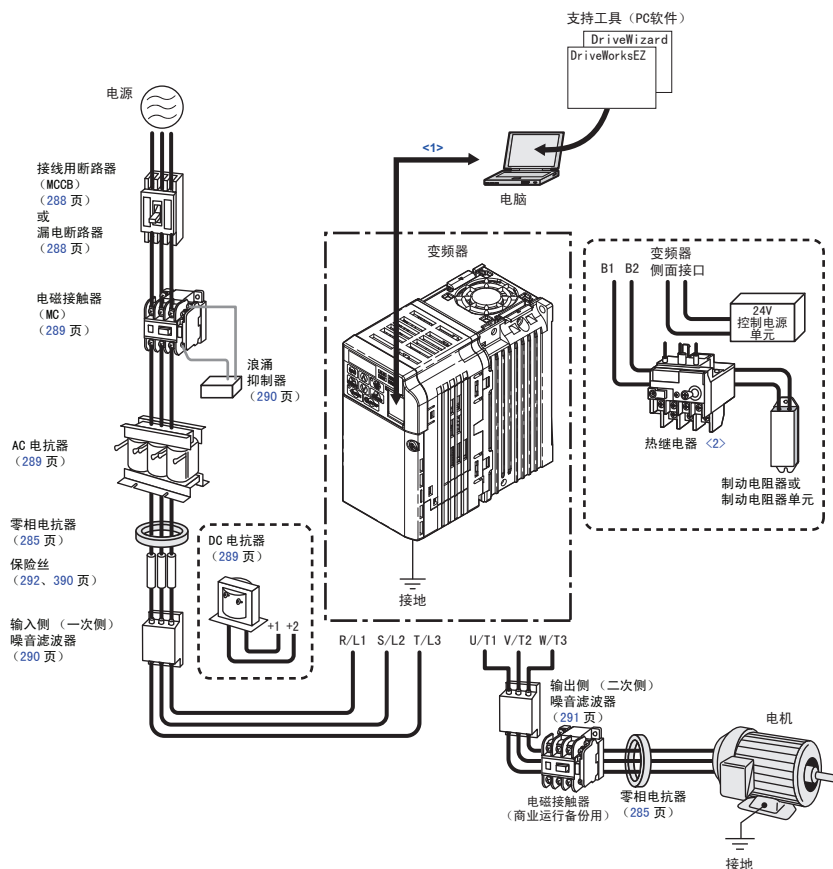


图 8.1 与外围机器的连接

<1> 请勿用电缆连接电脑的 LAN 端口和变频器的通信端口。否则会导致变频器和电脑损坏或故障。

<2> 使用非本公司生产的不带过热保护功能的制动电阻器时适用

（注）使用故障重试功能时，如果将 L5-02（故障重试中的故障接点输出动作选择）设定为 1（故障重试中输出故障接点）来使用，则将在故障重试中输出故障信号，同时电源将被切断。使用切断回路时，敬请注意。L5-02 的出厂设定为 0（故障重试中不输出故障接点）。

8.4 与外围机器连接的方法和注意事项

本节对连接外围机器和变频器时的方法及注意事项进行说明。

关于与各种外围机器的连接方法，请参照“8.4 与外围机器连接的方法和注意事项”（288页）。

重要：为了防止机器损坏
与控制回路连接的电源请使用第2类（UL标准）电源。否则会导致变频器的动作性能降低。

◆ 接线用断路器（MCCB）或漏电断路器（ELCB）的连接

为了保护变频器的接线，请务必在电源和主回路电源输入端子 R/L1、S/L2、T/L3 之间连接接线用断路器（MCCB）或漏电断路器（ELCB）。这样，在发生短路事故时可以起到保护主回路上的机器和接线、并起到过载保护的作用。

MCCB 或 ELCB 的选择方法和连接时的注意事项如下所述。

- 选择 MCCB 或 ELCB 时，应使其容量大致等于变频器额定输出电流的 1.5 ~ 2 倍。选择时，请对 MCCB 或 ELCB 的时间特性和变频器过热保护（额定输出电流的 150%、1 分钟）的时间特性进行比较，确保不会跳闸。
- 由多台变频器或与其它机器共同使用 MCCB 或 ELCB 时，请如图 8.2 所示，使用 MC 接入在故障输出时关闭电源的顺控器。

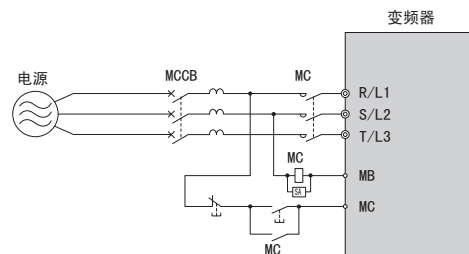


图 8.2 接线用断路器的连接

警告！为了防止触电
在进行主回路端子的接线前，请务必切断接线用断路器（MCCB）和电磁接触器（MC）。
否则会有导致触电的危险。

■ 漏电断路器的连接

由于变频器的输出为高速切换，因此会产生高频漏电流。为了实施防止触电事故及诱发漏电火灾的接地保护，请安装漏电断路器。

通常，1 台变频器产生约 100mA 的漏电流（动力电缆长度为 1m 时），动力电缆每延长 1m，会增加约 5mA 的漏电流。因此，变频器电源输入部使用的断路器请选择专门应对高频漏电流的漏电断路器。通过专用断路器可以除去高频漏电流，只检出对人体有害的频率带的漏电流。

影响漏电流的因素如下所示。

- 变频器的容量
- 载波频率
- 电机电缆的种类与接线长度
- EMI/RFI 滤波器

为了保护人体及变频器，请选择能使用 AC/DC 两种电源、且可应对高频漏电流的漏电断路器。

- （注）建议使用如下推荐的应对高频漏电流的漏电断路器
- 三菱电机（株）制 NV 系列（1988 年或以后生产的产品）
 - 富士电机机器控制（株）制 EG、SG 系列（1984 年或以后生产的产品）

◆ 电磁接触器（MC）的连接

■ 切实分开电源与变频器

在变频器保护功能启动或者执行紧急停止操作时，通过顺控器断开主回路电源的场合，也可以使用 MC 来替代接线用断路器（MCCB）。但是，通过变频器输入侧（一次侧）的 MC 使变频器强制停止时，再生制动将不动作，呈自由运行停止状态，敬请注意。

重要： 为了防止机器损坏
请勿将电磁开关、电磁接触器接入变频器的输出回路。
否则会导致变频器损坏。

重要： 为了防止机器损坏
通过电源侧 MC 的开、关可以使变频器运行或停止，但频繁地开、关会导致变频器故障。考虑到变频器内部的继电器接点和电解电容的使用寿命，运行、停止的最高频率请不要超过 30 分钟一次。请尽量根据变频器的运行 / 停止操作来进行电机的运行和停止。否则会缩短继电器接点和电解电容的使用寿命。

- （注）1. 在运行中发生瞬时停电后电源重新恢复时，如果有必要防止机器重新启动，请设计在变频器的输入侧安装 MC，以防止电源恢复时自动发出启动信号的顺控回路。
2. 在需要采取瞬时停电对策而使用 MC 时，请使用延迟释放型 MC。

■ 制动电阻器 / 制动电阻器单元的保护

为了保护制动电阻器 / 制动电阻器单元，需要在输入侧（一次侧）使用 MC。

警告！ 为了防止火灾
使用制动电阻器选购件时，请务必设计通过热继电器（电阻器温度监视用）的接点可以打开（OFF）电磁接触器的顺控回路。（热敏跳闸回路）制动电阻器选购件的保护不充分时，可能会由于电阻器过热而导致火灾。

◆ AC 电抗器或 DC 电抗器的连接

为了抑制电流急升和高次谐波电流，需要使用 AC 电抗器及 DC 电抗器。抑制高次谐波电流的同时也会改善变频器输入侧的功率因数。

下列情况时，请将 AC 电抗器或 DC 电抗器连接在输入侧（一次侧）。（AC 电抗器与 DC 电抗器可以同时使用。）

- 需要抑制高次谐波电流或改善电源侧的功率因数时
- 需要切换进相电容器时
- 将变频器连接到大容量电源变压器（600kVA 或以上）上时

（注）当同一电源系统连接有直流机驱动器等可控硅变换器时，无论电源状况如何，必须安装 AC 电抗器。

■ AC 电抗器的连接

（注）请勿将 AC 电抗器连接在变频器的输出侧（二次侧）。

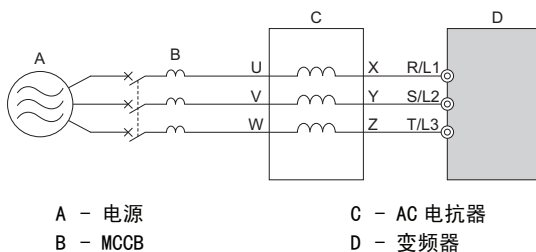


图 8.3 AC 电抗器的连接示例

■ DC 电抗器的连接

连接 DC 电抗器前，请务必拆下变频器的 +1 和 +2 端子间的短接片。不连接 DC 电抗器时，请勿拆下 +1、+2 端子间的短接片。DC 电抗器的接线请参照图 8.4。

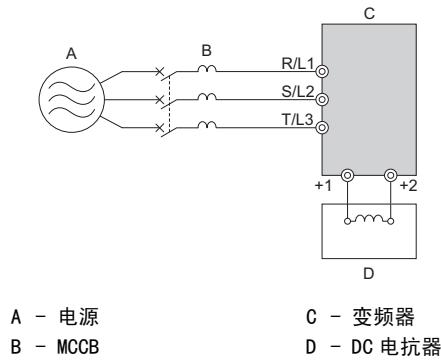


图 8.4 DC 电抗器的连接示例

◆ 浪涌抑制器的连接

安装浪涌抑制器的目的是抑制连接在变频器周围的感应负载（电磁接触器、电磁继电器、电磁阀、电磁线圈、电磁制动器等）开/关时产生的浪涌电压（异常电压）。请务必在感应负载上使用浪涌抑制器或同时使用二极管。

（注）请勿将浪涌抑制器连接到变频器的输出侧。

◆ 噪音滤波器的连接

■ 输入侧（一次侧）的连接

由于变频器的输出为高速切换，因此噪音从变频器内部流入电源线，可能会对周围机器（收音机、电话、非接触式开关、压力传感器、位置检测器）产生不良影响。此时，建议在输入侧安装噪音滤波器，减轻流入电源线的噪音。另外还可以减轻从电源线进入变频器的噪音。

- 请使用变频器专用的噪音滤波器。
- 请尽量将噪音滤波器安装在靠近变频器的地方。

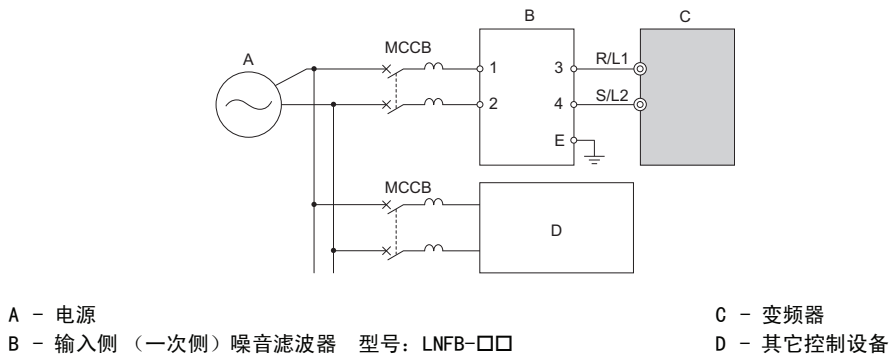


图 8.5 输入侧（一次侧）噪音滤波器的连接示例（单相 200V）

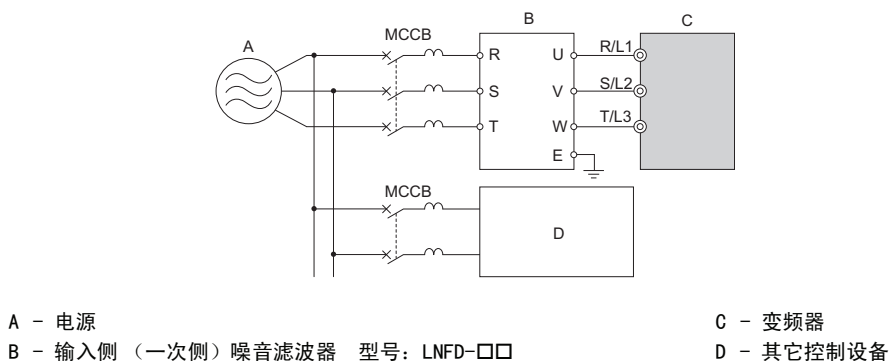


图 8.6 输入侧（一次侧）噪音滤波器的连接示例（三相 200V/400V）

■ 输出侧（二次侧）的连接

通过在变频器的输入侧连接噪音滤波器，能减轻无线电干扰和感应干扰。

噪音滤波器的接线示例如图 8.7 所示。

重要： 为了防止机器损坏
请勿将进相电容器及 LC/RC 噪音滤波器接到变频器的输出回路上。否则会导致变频器损坏。

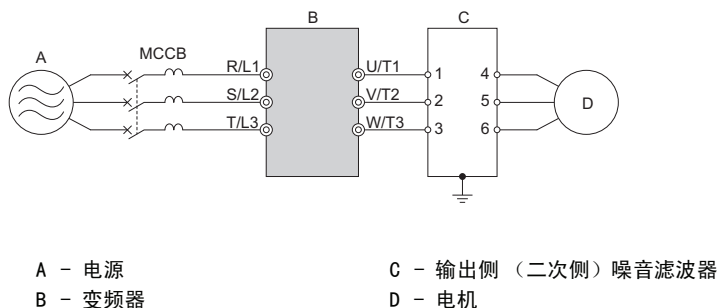


图 8.7 输出侧（二次侧）噪音滤波器的连接示例



无线电干扰：从有些变频器和电缆上辐射出来的电磁波会使无线电接收机产生杂音。
感应干扰：有些电磁感应会对信号线产生干扰，从而引起控制设备的误动作。

感应干扰防止对策

为了抑制来自输出侧的感应干扰，除了设置上述噪音滤波器以外，还有在接地的金属管内集中配线的方法。如果信号线离开 30cm 或以上，感应干扰的影响将会变小。请对金属管实施接地。

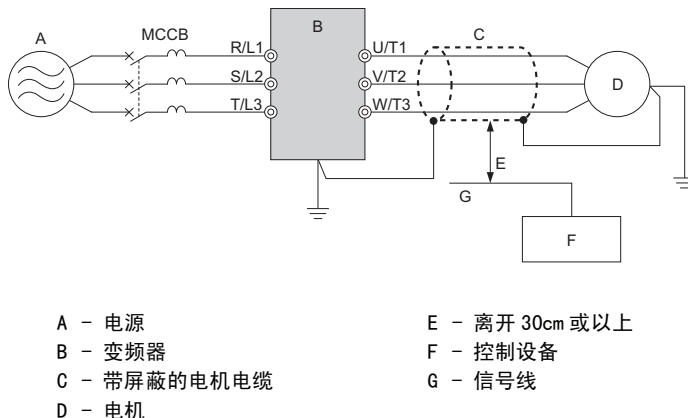


图 8.8 感应干扰防止对策

无线电干扰防止对策

不单是输入输出线，从变频器主体也会放射无线电干扰。在输入侧和输出侧两边都设置噪音滤波器，将变频器主体也安装在铁箱内进行屏蔽，可减轻无线电干扰。

（注）请尽量缩短变频器和电机间的接线距离。

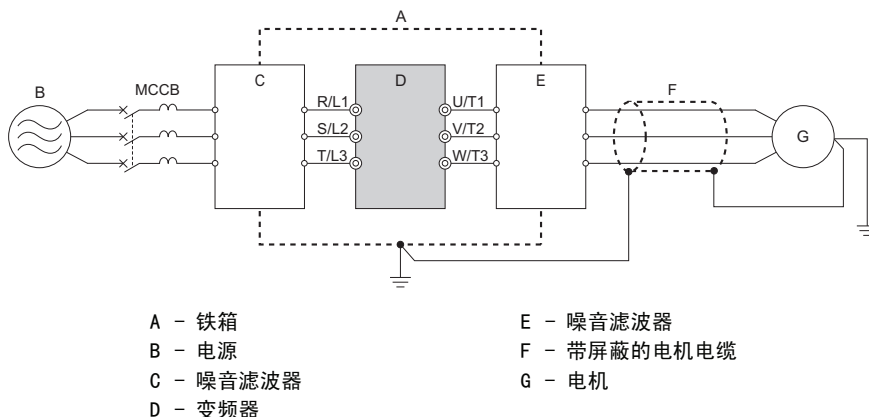


图 8.9 无线电干扰防止对策

◆ 保险丝

为了防止因短路而发生事故，请在输入侧连接保险丝。

请根据下表选择适当的保险丝。

表 8.3 标准连接时输入保险丝的选择

变频器型号 CIMR-V□	保险丝型号 (生产厂家: 富士电机机器控制 (株))	保险丝电流额定
单相 200V 级		
BA0001	CR6L-20/UL	20
BA0002	CR6L-30/UL	30
BA0003	CR6L-50/UL	50
BA0006	CR6L-75/UL	75
BA0010	CR6L-100/UL	100
BA0012	CR6L-100/UL	100
BA0018	CR6L-150/UL	150
三相 200V 级		
2A0001	CR6L-20/UL	20
2A0002	CR6L-20/UL	20
2A0004	CR6L-20/UL	20
2A0006	CR6L-30/UL	30
2A0008	CR6L-50/UL	50
2A0010	CR6L-50/UL	50
2A0012	CR6L-50/UL	50
2A0018	CR6L-75/UL	75
2A0020	CR6L-75/UL	75
2A0030	CR6L-100/UL	100
2A0040	CR6L-150/UL	150
2A0056	CR6L-150/UL	150
2A0069	CR6L-200/UL	200
三相 400V 级		
4A0001	CR6L-20/UL	20
4A0002	CR6L-20/UL	20
4A0004	CR6L-50/UL	50
4A0005	CR6L-50/UL	50
4A0007	CR6L-50/UL	50
4A0009	CR6L-50/UL	50
4A0011	CR6L-50/UL	50
4A0018	CR6L-50/UL	50
4A0023	CR6L-75/UL	75
4A0031	CR6L-100/UL	100
4A0038	CR6L-150/UL	150

◆ 散热片外置配件

通过安装散热片外置配件，可以将变频器的散热片安装在控制柜外。此时，必须保持变频器机柜周围通风良好。

详细情况请向本公司代理店或销售负责人垂询。

◆ 噪音滤波器的安装

本变频器按照 IEC/EN61800-5-1 进行了试验，并确认其符合低电压指令。关于 EMC 噪音滤波器的选型和安装方法，请参照“符合 EMC 指令的条件”（394 页）。

◆ 在变频器输出侧安装热继电器

在电机进入过载状态时，热继电器会切断电源，从而保护电机。

如果出现以下情况，请在变频器和电机间安装热继电器。

- 1 台变频器运行多台电机时
- 以商用电源直接运行，在电源线上使用旁路时

以 1 台变频器运行 1 台电机时，不需要安装热继电器。此时，由变频器内的电子热继电器进行过载保护。

- (注) 1. 在安装热继电器时，请将参数 L1-01 (电机保护功能选择) 设定为 0 (电机保护功能无效)。
2. 请设计通过热继电器的接点来切断主回路输入侧电磁接触器 (MC) 的顺控回路。

■ 热继电器的使用注意事项

在变频器上安装热继电器时，请注意以下各项，以免热继电器发生误动作或低速运行时导致电机过热。

1. 低速运行时
2. 1 台变频器运行多台电机时
3. 电机电缆较长时
4. 因载波频率过高而错误检出故障时

低速运行与热继电器

一般情况下，热继电器适用于通用电机。以变频器来运行通用电机 (标准电机) 时，与以商用电源运行时相比，电机电流会增大约 5 ~ 10%。此外，低速运行时，即使在电机额定电流值范围内运行，通过电机轴驱动而旋转的风扇的冷却能力也会下降，可能会导致电机过热。因此，请尽量将变频器内的电子热继电器功能设定为有效。

电子热继电器过载保护功能：根据可变速范围，通过速度和热特性的关系来模拟通用电机和压入通风型电机的冷却能力，从而保护电机。

1 台变频器运行多台电机时

要使变频器的热继电器过保护功能无效，请将参数 L1-01 (电机保护功能选择) 设定为 0 (电机保护功能无效)。

(注) 以 1 台变频器运行多台电机时，不能使用变频器的电子热继电器功能。

电机电缆较长时

电机电缆的接线较长及载波频率较高时，受漏电流的影响，热继电器可能会发生误动作。为了防止这种现象，请降低载波频率或设定较高的热继电器动作检出值。

因载波频率过高而错误检出故障时

PWM 变频器可能会因载波频率较高而产生使热继电器温度升高的电流波形。为了防止热继电器发生误动作，请设定较高的继电器动作值。

警告！ 否则会有火灾的危险。在提高热继电器的动作检出值之前，请务必确认是否有其它原因导致电机过载。请在确认当地的电气规定后再调整电子热继电器功能。

8.5 通信选购件

通过使用表 8.4 所示的通信选购卡，可以使变频器拥有与外部进行通信的通信接口功能。通过通信，利用指令控制器进行变频器的运行 / 停止、参数的设定 / 查看和各种监视（输出频率、输出电流等）时，使用通信选购卡。关于选购卡的订购，请向本公司代理店或销售负责人垂询。

- 通信选购卡的选型：关于订购事宜，请参照本公司的产品目录。
- 通信选购卡的安装与接线：请参照各选购卡的使用手册。

表 8.4 通信选购卡一览

通信选购卡名称	型号	功能
CANopen	SI-S3/V	将变频器连接至 CANopen 网络。
CC-Link	SI-C3/V	将变频器连接至 CC-Link 网络。
DeviceNet	SI-N3/V <1>	将变频器连接至 DeviceNet 网络。
CompoNet	SI-M3/V <1>	将变频器连接至 CompoNet 网络。
LONWORKS	SI-W3/V <1>	将变频器连接至 LONWORKS 网络。
PROFIBUS-DP	SI-P3/V	将变频器连接至 PROFIBUS-DP 网络。
MECHATROLINK-II	SI-T3/V	将变频器连接至 MECHATROLINK-II 网络。
MECHATROLINK-III	SI-ET3/V <1>	将变频器连接至 MECHATROLINK-III 网络。
EtherCAT	SI-ES3/V <1>	将变频器连接至 EtherCAT 网络。
PROFINET	SI-EP3/V <1>	将变频器连接至 PROFINET 网络。
EtherNet/IP	SI-EN3/V <1>	将变频器连接至 EtherNet/IP 网络。
Modbus/TCP	SI-EM3/V <1>	将变频器连接至 Modbus/TCP 网络。

<1> 正在开发。

（注）变频器主体的软件不是标准软件时，无法使用选购卡。

本章对变频器的规格及降低额定值的方法进行说明。

A.1 关于重载额定（HD）与轻载额定（ND）	296
A.2 各种机型的规格（单相 / 三相 200V 级）	297
A.3 各种机型的规格（三相 400V 级）	298
A.4 通用规格	299
A.5 发热量	301
A.6 与变频器的降低额定值有关的数据	302

A.1 关于重载额定（HD）与轻载额定（ND）

变频器容量分为重载额定（HD）与轻载额定（ND）这两种负载特性。

关于重载额定（HD）与轻载额定（ND）的差别，请参照表 A.1。关于额定容量与变频器的规格，请参照下一页以后的内容。

表 A.1 负载额定的选择

参数 C6-01 的设定	额定输出电流	过载耐量	载波频率
0: 重载额定 (HD)	重载额定 (HD) (因机型而异) <1>	额定输出电流的 150% 60 秒	高 (8/10kHz, 因机型而异)
1: 轻载额定 (ND) (出厂设定)	轻载额定 (ND) (因机型而异) <1>	额定输出电流的 120% 60 秒	低 (2kHz, Swing PWM)

<1> 关于额定和规格，请参照下一页以后的内容。



• HD 与 ND

HD 表示“重载额定 (Heavy Duty)”，ND 表示“轻载额定 (Normal Duty)”。

本变频器可根据用途选择 HD 与 ND。用于风机、泵、鼓风机时选择 ND (C6-01=1)。其它机械选择 HD (C6-01=0)。出厂设定为 ND。

• Swing PWM

不用过分提高载波频率，也可减轻电机的载波音（刺耳音）。

(注) 在重载额定 (HD) 与轻载额定 (ND) 中，额定输入电流、额定输出电流、过载耐量、载波频率、电流限制的数值各不相同。如果将 C6-01 设定为“0”，则选择重载额定 (HD)。如果设定为“1”，则选择轻载额定 (ND)。出厂设定为轻载额定 (C6-01=1)。

A.2 各种机型的规格（单相 / 三相 200V 级）

表 A.2 额定（单相 / 三相 200V 级）

项目			规格														
三相: 型号 CIMR-V□2A			0001	0002	0004	0006	0008	0010	0012	0018	0020	0030	0040	0056	0069		
单相: 型号 CIMR-V□BA <1>			0001	0002	0003	0006	-	0010	0012	-	0018 <2>	-	-	-	-		
最大适用电机容量 (kW) <3>			轻载额定	0.2	0.4	0.75	1.1	1.5	2.2	3.0	3.7	5.5 <2>	7.5	11.0	15.0	18.5	
			重载额定	0.1	0.2	0.4	0.75	1.1	1.5	2.2	3.0	3.7	5.5	7.5	11.0	15.0	
输入	额定输入电流 (A) <4>	三相	轻载额定	1.1	1.9	3.9	7.3	8.8	10.8	13.9	18.5	24.0	37.0	52.0	68.0	80.0	
		重载额定	0.7	1.5	2.9	5.8	7.0	7.5	11.0	15.6	18.9	24.0	37.0	52.0	68.0		
	单相	轻载额定	2.0	3.6	7.3	13.8	-	20.2	24.0	-	-	-	-	-	-	-	
		重载额定	1.4	2.8	5.5	11.0	-	14.1	20.6	-	35.0	-	-	-	-	-	
输出	额定输出容量 (kVA) <5>		轻载额定	0.5	0.7	1.3	2.3	3.0	3.7	4.6	6.7	7.5	11.4	15.2	21.3	26.3	
			重载额定	0.3	0.6	1.1	1.9	2.6	3.0	4.2	5.3	6.7	9.5	12.6	17.9	22.9	
	额定输出电流 (A)		轻载额定 <6>	1.2	1.9	3.5 (3.3)	6.0	8.0	9.6	12.0	17.5	19.6	30.0	40.0	56.0	69.0	
			重载额定	0.8 <7>	1.6 <7>	3.0 <7>	5.0 <7>	6.9 <8>	8.0 <8>	11.0 <8>	14.0 <8>	17.5 <8>	25.0 <8>	33.0 <8>	47.0 <8>	60.0 <8>	
	过载耐量		轻载额定: 额定输出电流的 120% 60 秒 重载额定: 额定输出电流的 150% 60 秒 (用于往复性负载的用途时, 需要降低额定值。)														
	载波频率		2kHz (2 ~ 15kHz: 可根据参数变更)														
	最大输出电压 (V)		三相电源用: 三相 200 ~ 240V (对应输入电压) 单相电源用: 三相 200 ~ 240V (对应输入电压)														
	最高输出频率 (Hz)		400Hz (可根据参数变更)														
电源	额定电压、额定频率		三相电源用: 三相 200 ~ 240V 50/60Hz 单相电源用: 单相 200 ~ 240V 50/60Hz 直流电源 270V ~ 340V <9>														
	允许电压波动		-15 ~ 10%														
	允许频率波动		± 5%														
电源高次谐波对策		DC 电抗器		采用选购件													
发热量 (W)	三相	轻载额定	13.0	17.1	29.4	44.7	68.6	77.5	91.7	133.8	145.0	335.3	379.6	509.7	646.2		
		重载额定	11.6	16.7	27.7	43.3	70.9	78.6	100.6	131.4	153.8	303.7	321.3	465.2	589.1		
	单相	轻载额定	13.5	17.3	29.1	49.5	-	81.4	98.4	-	-	-	-	-	-		
		重载额定	11.7	16.7	27.7	50.5	-	80.7	104.8	-	161.9	-	-	-	-		

<1> 单相电源输入的变频器输出侧为三相输出。故不能用于单相电机。

<2> CIMR-V□BA0018 不适用于轻载额定。

<3> 最大适用电机容量为本公司制造的 200V、60Hz 4 级标准电机的容量。更严密的选择方法是选择机型时, 应使变频器额定输出电流大于电机额定电流。

<4> 额定输入电流值不仅受到电源变压器、输入侧电抗器、接线状况的影响, 而且还随电源侧的阻抗而波动。

<5> 额定输出容量在额定输出电压为 220V 的条件下计算得出。

<6> 载波频率为 2kHz 时的数值。提高载波频率时, 需要降低电流。

<7> 载波频率为 10kHz 时的数值。提高载波频率时, 需要降低电流。

<8> 载波频率为 8kHz 时的数值。提高载波频率时, 需要降低电流。

<9> 直流电源输入不能适用 UL 标准。

(注) 在重载额定 (HD) 与轻载额定 (ND) 中, 额定输入电流、额定输出电流、过载耐量、载波频率、电流限制的数值各不相同。如果将 C6-01 设定为“0”, 则选择重载额定 (HD)。如果设定为“1”, 则选择轻载额定 (ND)。出厂设定为轻载额定 (C6-01=1)。

规格

A

A.3 各种机型的规格（三相 400V 级）

表 A.3 额定（三相 400V 级）

项目		规格											
型号 CIMR-V□4A		0001	0002	0004	0005	0007	0009	0011	0018	0023	0031	0038	
最大适用电机容量 (kW) <1>	轻载额定	0.4	0.75	1.5	2.2	3.0	3.7	5.5	7.5	11.0	15.0	18.5	
	重载额定	0.2	0.4	0.75	1.5	2.2	3.0	3.7	5.5	7.5	11.0	15.0	
输入	额定输入电流 (A) <2>	轻载额定	1.2	2.1	4.3	5.9	8.1	9.4	14.0	20.0	24.0	38.0	44.0
	重载额定	1.2	1.8	3.2	4.4	6.0	8.2	10.4	15.0	20.0	29.0	39.0	
输出	额定输出容量 (kVA) <3>	轻载额定 <4>	0.9	1.6	3.1	4.1	5.3	6.7	8.5	13.3	17.5	23.6	29.0
		重载额定 <5>	0.9	1.4	2.6	3.7	4.2	5.5	7.0	11.3	13.7	18.3	23.6
	额定输出电流 (A)	轻载额定 <4>	1.2	2.1	4.1	5.4	6.9	8.8	11.1	17.5	23.0	31.0	38.0
		重载额定 <5>	1.2	1.8	3.4	4.8	5.5	7.2	9.2	14.8	18.0	24.0	31.0
	过载耐量		轻载额定：额定输出电流的 120% 60 秒 重载额定：额定输出电流的 150% 60 秒 (用于往复性负载的用途时，需要降低额定值。)										
	载波频率		2kHz (2 ~ 15kHz; 可根据参数变更)										
最大输出电压 (V)		三相电源用：380 ~ 440V (适用于输入电压)											
最高输出频率 (Hz)		400Hz (可根据参数变更)											
电源	额定电压、额定频率	三相电源用：380 ~ 440V 50/60Hz 直流电源 510V ~ 680V <6>											
	允许电压波动	-15 ~ 10%											
	允许频率波动	± 5%											
电源高次谐波对策	DC 电抗器	采用选购件											
发热量 (W)	轻载额定	19.6	32.4	47.3	66.3	86.9	95.1	127.7	261.3	321.1	433.6	475.0	
	重载额定	30.7	43.7	60.2	96.9	111.7	117.5	148.7	228.7	285.2	372.8	445.7	

- <1> 最大适用电机容量为本公司制造的 200V、60Hz 4 级标准电机的容量。更严密的选择方法是选择机型时，应使变频器额定输出电流大于电机额定电流。
- <2> 额定输入电流值不仅受到电源变压器、输入侧电抗器、接线状况的影响，而且还随电源侧的阻抗而波动。
- <3> 额定输出容量在额定输出电压为 440V 的条件下计算得出。
- <4> 载波频率为 2kHz 时的数值。提高载波频率时，需要降低电流。
- <5> 载波频率为 8kHz 时的数值。提高载波频率时，需要降低电流。
- <6> 直流电源输入不能适用 UL 标准。

(注) 在重载额定 (HD) 与轻载额定 (ND) 中，额定输入电流、额定输出电流、过载耐量、载波频率、电流限制的数值各不相同。如果将 C6-01 设定为“0”，则选择重载额定 (HD)。如果设定为“1”，则选择轻载额定 (ND)。出厂设定为轻载额定 (C6-01=1)。

A.4 通用规格

- (注) 1. 为获得表中所述“无PG矢量控制”的规格，需进行旋转形自学习。
2. 为了延长变频器的产品寿命，请在最佳的环境下安装变频器。

项目		规格
控制特性	控制方式	从以下方式中选择 无PG矢量控制（电流矢量）、无PG V/f控制、PM用无PG矢量控制（适用于SPM、IPM）
	频率控制范围	0.01 ~ 400Hz
	频率精度（温度波动）	数字式输入：最高输出频率的±0.01%以内（-10 ~ +50℃） 模拟量输入：最高输出频率的±0.1%以内（25℃±10℃）
	频率设定分辨率	数字式输入：0.01Hz 模拟量输入：最高输出频率的1/1000
	输出频率分辨率（运算分辨率）	最高输出频率的20bit
	频率设定信号	主速频率指令：DC0V ~ +10V（20kΩ），4 ~ 20mA（250Ω），0 ~ 20mA（250Ω），主速指令：脉冲序列输入（最大32kHz）
	起动转矩	200%/0.5Hz（无PG矢量控制 IM在3.7kW或以下、使用重载额定值时），50%/6Hz（PM用无PG矢量控制）
	速度控制范围	1:100（无PG矢量控制），1:40（无PG V/f控制）， 1:10（PM用无PG矢量控制）
	速度控制精度	±0.2%（无PG矢量控制）<1>
	速度响应	5Hz（25℃±10℃）（无PG矢量控制） （进行旋转形自学习时：温度波动除外）
	转矩极限	有（用参数设定，仅限无PG矢量控制时可在4个象限单独设定）
	加减速时间	0.00 ~ 6000.0秒（加速、减速单独设定：4种切换）
	制动转矩	短时间平均减速转矩<2>：电机容量0.1/0.2kW：150%或以上，0.4/0.75kW：100%或以上，1.5kW：50%或以上，2.2kW或以上：20%或以上 连续再生转矩：约20%（连接制动电阻器选配件<3>时约125%，10%ED，10秒，内置制动晶体管）
	电压/频率特性	可设定任意程序、V/f曲线
控制特性	主要功能	瞬时停电再起动、速度搜索、过转矩/转矩不足检出、转矩限制、17段速运行（最大）、加减速时间切换、S字加减速、2线/3线制顺控、自学习（旋转形、仅限线间电阻的停止形）、DWEELL功能、冷却风扇ON/OFF功能、滑差补偿、转矩补偿、频率跳跃、频率指令上下限设定、起动时/停止时直流制动、高滑差制动、PID控制（带暂停功能）、节能控制、MEMOBUS通信（RS-485/422最大115.2kbps）、故障复位、DriveWorks EZ、故障重试、带参数备份功能的拆装式端子排等
保护功能	电机保护	通过输出电流对电机过热进行保护
	瞬时过电流保护	重载额定输出电流的200%或以上时停止
	过载保护	额定输出电流的150% 60秒时停止（重载额定（HD）时）<4>
	过电压保护	200V级：主回路直流电压约为410V或以上时停止 400V级：主回路直流电压约为820V或以上时停止
	低电压保护	主回路直流电压低于以下值时停止<5> 约190V（三相200V），约160V（单相200V），约380V（三相400V）， 约350V（三相380V）
	瞬时停电补偿	约15ms或以上时停止（出厂设定），根据参数的设定，约2秒内停电恢复，继续运行<6>
	散热片过热保护	由热敏电阻保护
	制动电阻器过热保护	检出制动电阻器（选配件ERF型3%ED）过热
	防止失速	加速中、运行中：可通过参数分别设定动作电流值，还可选择有、无。 减速中：仅可选择有、无。
	接地短路保护	通过电子回路保护<7>
	充电中显示	在主回路直流电压达到约50V或以下前充电指示灯点亮
环境	安装场所	室内
	环境温度	封闭壁挂型（IP20/NEMA Type1）：-10 ~ +40℃ 柜内安装型（IP00）：-10 ~ +50℃ 无散热片型（IP20/IP00）：-10 ~ +50℃ 全封闭防水型（NEMA Type4X/IP66）：-10 ~ +40℃
	湿度	95%RH或以下（不得结露）
	保存温度	-20 ~ +60℃（运输期间等的短时间温度）
	海拔高度	1000m或以下<8>
	振动	低于10 ~ 20Hz时：9.8m/s ² ，低于20 ~ 50Hz：5.9m/s ²
	环境	请将变频器安装在如下场所。 • 无油雾、腐蚀性气体、易燃性气体、尘埃等的场所 • 金属粉末、油、水等异物不会进入变频器内部的场所（请勿将变频器安装在木材等易燃物的上面。） • 无放射性物质、易燃物的场所 • 无有害气体及液体的场所 • 盐蚀少的场所 • 无阳光直射的场所
安装方向	为了不使变频器的制冷效果降低，请务必进行纵向安装。	
适用标准	• UL508C • IEC/EN61800-3、IEC/EN61800-5-1 • ISO/EN13849-1 Cat.3 PLd、IEC/EN61508 SIL2	
保护构造	柜内安装型（IP20/IP00）<9> 封闭壁挂型（NEMA Type1）<10>	
冷却方式	CIMR-VBBA0001 ~ 0006：自冷 CIMR-VBBA0010 ~ 0018：带冷却风扇 CIMR-VB2A0001 ~ 0004：自冷 CIMR-VB2A0006 ~ 0069：带冷却风扇 CIMR-VB4A0001 ~ 0004：自冷 CIMR-VB4A0005 ~ 0038：带冷却风扇	

规格

A

A.4 通用规格

- <1> 根据不同的安装状况和电机种类，速度控制精度有所不同。
- <2> 短时间平均减速转矩为电机单机在最短时间内从 60Hz 减速时的减速转矩。（因电机的特性而异。）
- <3> 连接制动电阻器或制动电阻器单元时，请将 L3-04（减速中防止失速功能选择）设定为 0（无效）。如未设定，可能无法在规定的减速时间内停止。
- <4> 输出频率低于 6Hz 时，即使为额定输出电流的 150%，60 秒以内，过载保护功能可能也会动作。
- <5> 可用参数设定到最大 150V。
- <6> 因容量而异。CIMR-VB2A0040/CIMR-VB4A0023 以下时，为确保瞬时停电补偿达到 2 秒，需要瞬时停电补偿单元。
- <7> 由于运行中的电机线圈内部有接地短路的可能，所以在下述条件下有时起不到保护作用。
 - 电机电缆和端子排等的低电阻接地短路。
 - 在接地短路状态下接通变频器电源时。
- <8> 安装在海拔高度为 1000 ~ 3000m 的场所时，需要降低额定值。详情请参照“[根据海拔高度降低额定值](#)”（303 页）。
- <9> CIMR-VA2A0001 ~ 0020、CIMR-VA4A0001 ~ 0011 的场合，柜内安装型（IP20）为标准。作为封闭壁挂型使用时请安装选购的 NEMA1 配件。
- <10> CIMR-VA2A0030 ~ 0069、CIMR-VA4A0018 ~ 0038 的场合，封闭壁挂型（NEMA1）为标准，作为柜内安装型使用时，请务必将上、下外罩拆除。（此时为 IP00）
关于上、下外罩请参照图 1.4。

（注）从安全输入到输出切断的时间为 1ms 或以下。

A.5 发热量

表 A.4 发热量（单相 200V 级）

变频器型号 C1MR-V□	重载（载波频率 8kHz）				轻载（载波频率 2kHz）			
	额定输出电流 (A)	散热片部 (W)	装置内部 (W)	总发热量 (W)	额定输出电流 (A)	散热片部 (W)	装置内部 (W)	总发热量 (W)
BA0001	0.8	4.3	7.4	11.7	1.2	5.0	8.5	13.5
BA0002	1.6	7.9	8.9	16.7	1.9	7.6	9.7	17.3
BA0003	3.0	16.1	11.5	27.7	3.2	14.6	14.4	29.1
BA0006	5.0	33.7	16.8	50.5	6.0	30.1	19.4	49.5
BA0010	8.0	54.8	25.9	80.7	9.6	51.7	29.8	81.4
BA0012	11.0	70.7	34.1	104.8	12.0	61.3	37.1	98.4
BA0018	17.5	110.5	51.4	161.9	-	-	-	-

表 A.5 发热量（三相 200V 级）

变频器型号 C1MR-V□	重载（载波频率 8kHz）				轻载（载波频率 2kHz）			
	额定输出电流 (A)	散热片部 (W)	装置内部 (W)	总发热量 (W)	额定输出电流 (A)	散热片部 (W)	装置内部 (W)	总发热量 (W)
2A0001	0.8	4.3	7.3	11.6	1.2	5.0	8.0	13.0
2A0002	1.6	7.9	8.8	16.7	1.9	7.6	9.5	17.1
2A0004	3.0	16.2	11.5	27.7	3.5	15.8	13.6	29.4
2A0006	5.0	27.4	15.9	43.3	6.0	27.5	17.2	44.7
2A0008	7.0	48.7	22.2	70.9	8.0	44.6	24.0	68.6
2A0010	8.0	54.8	23.8	78.6	9.6	51.7	25.8	77.5
2A0012	11.0	70.7	29.9	100.6	12.0	61.3	30.4	91.7
2A0018	14.0	92.6	38.8	131.4	18.0	89.8	44.1	133.8
2A0020	17.5	110.5	43.3	153.8	19.6	98.7	46.3	145.0
2A0030	25.0	231.5	72.2	303.7	30.0	246.4	88.9	335.3
2A0040	33.0	339.5	82.8	422.3	40.0	357.9	112.8	470.7
2A0056	47.0	507.6	117.6	625.2	56.0	507.9	151.8	659.7
2A0069	60.0	637.7	151.4	789.1	69.0	637.7	184.5	822.2

表 A.6 发热量（三相 400V 级）

变频器型号 C1MR-V□	重载（载波频率 8kHz）				轻载（载波频率 2kHz）			
	额定输出电流 (A)	散热片部 (W)	装置内部 (W)	总发热量 (W)	额定输出电流 (A)	散热片部 (W)	装置内部 (W)	总发热量 (W)
4A0001	1.2	19.2	11.5	30.7	1.2	10.0	9.6	19.6
4A0002	1.8	28.9	14.8	43.7	2.1	18.5	13.9	32.4
4A0004	3.4	42.3	17.9	60.2	4.1	30.5	16.8	47.3
4A0005	4.8	70.7	26.2	96.9	5.4	44.5	21.8	66.3
4A0007	5.5	81.0	30.7	111.7	6.9	58.5	28.4	86.9
4A0009	7.2	84.6	32.9	117.5	8.8	63.7	31.4	95.1
4A0011	9.2	107.2	41.5	148.7	11.1	81.7	46.0	127.7
4A0018	14.8	166.0	62.7	228.7	17.5	181.2	80.1	261.3
4A0023	18.0	207.1	78.1	285.2	23.0	213.4	107.7	321.1
4A0031	24.0	266.9	105.9	372.8	31.0	287.5	146.1	433.6
4A0038	31.0	319.1	126.6	445.7	38.0	319.2	155.8	475.0

A.6 与变频器的降低额定值有关的数据

通过降低变频器的容量额定值，可在超过额定条件（环境温度、高度及出厂时的载波频率）的情况下连续运行。例如，对于额定输出电流为 10A 的变频器，如果将额定输出电流降低至 8A，则可在温度较高的地方连续运行。

■ 载波频率的设定和额定电流值的关系

根据载波频率设定的不同，变频器额定输出电流的变化情况如下表所示。2kHz 时的额定电流与轻载额定额定电流相同。8kHz 或 10kHz 时的额定电流与重载额定额定电流相同。变更载波频率后的输出电流值呈线性变化，因此可参照下表计算出未在此标明的值。

（注）选择重载额定值时，最大输出电流与载波频率为 8/10kHz 时的值相同。即使降低载波频率，最大输出电流也不变。

表 A.7 重载设定时的载波频率的出厂设定（10kHz）

单相 200V 级				三相 200V 级			
型号 CIMR-V□	额定电流 [A]			型号 CIMR-V□	额定电流 [A]		
	2kHz	10kHz	15kHz		2kHz	10kHz	15kHz
B□0001	1.2	0.8	0.6	2□0001	1.2	0.8	0.6
B□0002	1.9	1.6	1.3	2□0002	1.9	1.6	1.3
B□0003	3.5	3.0	2.4	2□0004	3.5	3.0	2.4
B□0006	6.0	5.0	4.0	2□0006	6.0	5.0	4.0

表 A.8 重载设定时的载波频率的出厂设定（8kHz）

单相 200V 级				三相 200V 级				三相 400V 级			
型号 CIMR-V□	额定电流 [A]			型号 CIMR-V□	额定电流 [A]			型号 CIMR-V□	额定电流 [A]		
	2kHz	8kHz	15kHz		2kHz	8kHz	15kHz		2kHz	8kHz	15kHz
B□0010	9.6	8.0	6.4	2□0008	8.0	6.9	5.5	4□0001	1.2	1.2	0.7
B□0012	12.0	11.0	8.8	2□0010	9.6	8.0	6.4	4□0002	2.1	1.8	1.1
B□0018	17.5	17.5	14.0	2□0012	12.0	11.0	8.8	4□0004	4.1	3.4	2.0
				2□0018	17.5	14.0	11.2	4□0005	5.4	4.8	2.9
				2□0020	19.6	17.5	14.0	4□0007	6.9	5.5	3.3
				2□0030	30.0	25.0	20.0	4□0009	8.8	7.2	4.3
				2□0040	40.0	33.0	26.4	4□0011	11.1	9.2	5.5
				2□0056	56.0	47.0	37.6	4□0018	17.5	14.8	8.9
				2□0069	69.0	60.0	48.0	4□0023	23.0	18.0	10.8
								4□0031	31.0	24.0	14.4
								4□0038	38.0	31.0	18.6

◆ 改变载波频率以降低额定值

运行时如果载波频率高于出厂设定，请根据图 A.1 降低变频器的额定容量。

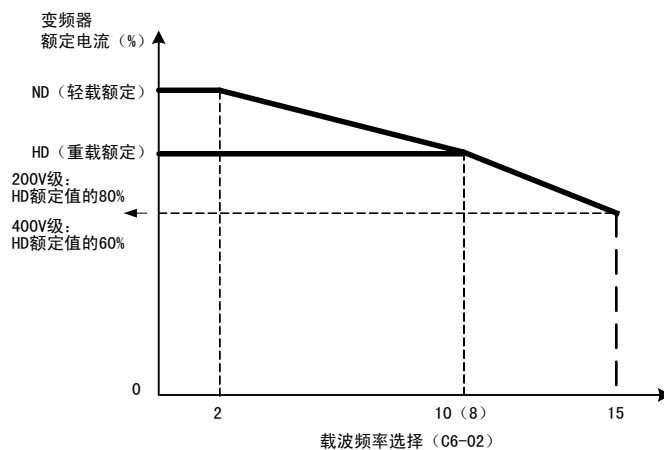


图 A.1 改变载波频率以降低额定值

◆ 改变环境温度以降低额定值

在超过额定值的环境温度内安装变频器时，需要调整过载保护值。同时请根据变频器保护构造及安装方法设定 L8-35。详细内容请参照图 A.2。

■ 改变环境温度以降低输出电流

环境温度高于额定条件时，或者在控制柜内并列安装变频器时，需要根据安装条件设定参数 L8-12 和 L8-35。请根据图 A.2 降低输出电流额定值。

No.	名称	说明	设定范围	出厂设定
L8-12	环境温度设定	变频器被安装在额定值以上的环境温度中时，应调整变频器过载（oL2）的保护值。	-10 ~ 50	40°C
L8-35	装置安装方法选择	0: IP20/IP00 柜内安装型 1: 并列安装 2: NEMA Type1 封闭壁挂型 3: 无散热片 / 散热片外置	0 ~ 3	0

IP20/IP00 : -10 ~ 50°C 100%

NEMA Type1 : 从 -10 ~ 40°C 100%，40°C 100% 到 50°C 85% 降低额定值

并列 : 从 -10 ~ 30°C 100%，30°C 100% 到 50°C 70% 降低额定值

散热片外置 : 从 -10 ~ 35°C 100%，35°C 100% 到 50°C 80% 降低额定值

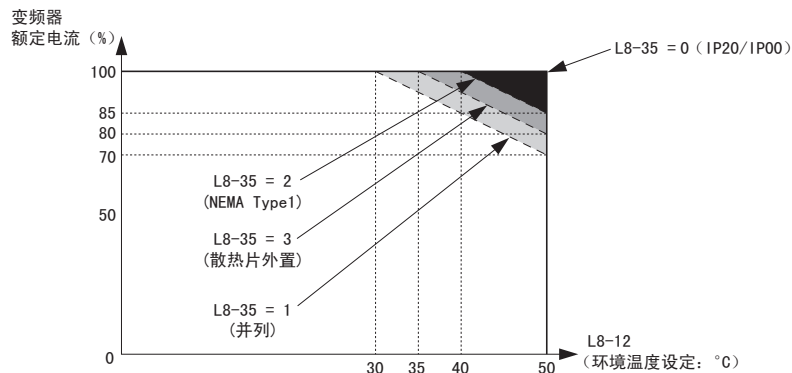


图 A.2 因变频器安装方法而降低额定值

◆ 根据海拔高度降低额定值

变频器的安装环境以海拔高度 1000m 以下为前提条件。

如果将其安装在海拔高度超过 1000m 的场所，请按照每 100m 降低 1% 的比率，降低额定电压及额定输出电流。

变频器的可安装海拔高度最高为 3000m。

附录： B

参数一览表

本章用一览表的形式对进行变频器设定的所有参数进行说明。

B.1 参数一览表的阅读方法	306
B.2 参数的种类	307
B.3 参数一览表	308
B.4 出厂设定值随控制模式的选择而变化的参数	347
B.5 出厂设定值随 E1-03 (V/f 曲线) 而变化的参数.	348
B.6 出厂设定值随 o2-04 (变频器容量选择) 而变化的参数	349
B.7 出厂设定值随 E5-01 (电机代码的选择: PM 用) 而变化的参数	353

B.1 参数一览表的阅读方法

参数的功能说明与各设定值的内容。

出厂时的参数初始设定值。有些参数的初始值根据控制模式而变化，敬请注意。

MEMOBUS通信时使用的寄存器编号。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS寄存器	参照页码
					无PG V/f	无PG 矢量	PM用无PG 矢量		
b1-03	停止方法选择	设定指令停止时的停止方法。 0: 减速停止 1: 自由运行停止 2: 全域直流制动 (DB) 停止 (不进行再生动作, 比自由运行停止还快) 3: 带定时功能的自由运行停止 (忽视减速时间内的运行指令输入)	0 ~ 3	0	S	S	S	182H	
			在PM用无PG的矢量控制模式下, 不能设定2。						

表示在何种模式可以设定/查看参数。

符号	通用设定模式		参数设定模式	
	设定	查看	设定	查看
S	○	○	○	○
○	×	×	○	○
×	×	×	×	×

(注) 关于控制模式的种类, 请参照“4.3 驱动模式和程序模式”(77页)。
可设定/监视访问级显示为“S”的参数。

B.2 参数的种类

参数	名称	参考页码	参数	名称	参考页码
A1	环境设定模式	308	H4	多功能模拟量输出	328
A2	常用参数设定模式	308	H5	MEMOBUS 通信	328
b1	运行模式选择	309	H6	脉冲序列输入输出	329
b2	直流制动	309	L1	电机保护功能	330
b3	速度搜索	310	L2	瞬时停电处理	330
b4	定时功能	311	L3	防止失速功能	331
b5	PID 控制	311	L4	频率检出	332
b6	DWELL 功能	312	L5	故障重试	332
b8	节能控制	312	L6	过转矩 / 转矩不足检出	333
C1	加减速时间	313	L7	转矩极限	333
C2	S 字特性	313	L8	硬件保护	333
C3	滑差补偿	313	n1	防止失调功能	336
C4	转矩补偿	314	n2	速度反馈检出控制功能	336
C5	速度控制 (ASR)	314	n3	高滑差制动	336
C6	载波频率	314	n6	电机线间电阻在线变更	336
d1	频率指令	316	n8	PM 电机控制	336
d2	频率上限、下限	316	o1	显示设定 / 选择	338
d3	跳跃频率	316	o2	多功能选择	338
d4	频率指令保持	317	o3	拷贝 / 读取功能	338
d7	偏置频率	317	o4	维护时期	339
E1	V/f 特性	318	q	DriveWorksEZ 预约范围	339
E2	电机参数	318	r	DriveWorksEZ 连接参数	339
E3	电机 2 的 V/f 特性	319	T1	电机自学习	340
E4	电机 2 参数	319	U1	状态监视	341
E5	PM 电机的参数	320	U2	故障跟踪	343
F1	PG 速度控制时的故障检出	321	U3	故障记录	343
F6	通信选购件	321	U4	维护监视	344
H1	多功能接点输入	323	U5	应用程序监视	344
H2	多功能接点输出	325	U6	控制监视	345
H3	多功能模拟量输入	327	U8	DriveWorksEZ 用的用户监视	345

B.3 参数一览表

◆ A: 环境设定

通过环境设定的参数（A参数），可进行参数访问级的设定、控制模式的选择、参数的初始化、密码的设定、用户参数的任意设定。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
A1: 环境设定模式 设定变频器操作的基本环境时请使用 A1 参数。									
A1-00 <22> <25>	操作器显示语言的选择	选择 LCD 操作器上显示的语言。 0: 英语 1: 日语 2: 德语 3: 法语 4: 意大利语 5: 西班牙语 6: 葡萄牙语 7: 汉语	0 ~ 7	<14>	○	○	○	100	104
A1-01 <22> <16>	参数的访问级	选择参数的访问级（设定 / 监视范围）。 0: 电机专用 （仅可设定 / 监视 A1-01、A1-04。也可监视 U 参数） 1: 常用参数 （仅可设定 / 监视 A2-01 ~ 32） 2: 所有参数 （可设定 / 监视所有参数）	0 ~ 2	2	○	○	○	101	100 104
A1-02 <25>	控制模式的选择	选择变频器的控制模式。 选择了矢量控制时，请实施电机的自学习。 0: 无 PG V/f 控制 2: 无 PG 矢量控制 5: PM 用无 PG 矢量控制	0、2、5	0	S	S	S	102	104
A1-03	初始化	将所有参数恢复为出厂设定。 （初始化后，A1-03 将被自动设定为 0（不初始化）。） 0: 不进行初始化 1110: 用户参数设定值的初始化（需要通过 o2-03 事先保存用户参数设定值。） 2220: 2 线制顺控的初始化（出厂设定参数初始化） 3330: 3 线制顺控的初始化 5550: oPE04 故障的复位	0、 1110、 2220、 3330、 5550	0	○	○	○	103	105
A1-04	密码		0 ~ 9999	0	○	○	○	104	100 106
A1-05	密码的设定	给 A1-05 设定密码、并通过 A1-04 进行密码验证。 如果 A1-04 中的密码输入错误，则不能变更 A1-01 ~ A1-03、A1-06、A2-01 ~ A2-33 的参数。	0 ~ 9999	0	○	○	○	105	
A1-05 通常不显示。进行显示及设定时，请在显示 A1-04 后，按 LED 操作器的  的同时按  。									
A1-06	用途选择	根据选择的用途，将常用的参数设定在 A2-01 ~ A2-16 中。 0: 通用（A2-01 ~ 32 的常用参数功能无效） 1: 给水泵 2: 传送带 3: 给气、排气用风机 4: AHU（HVAC）风机 5: 空气压缩机 6: 卷扬机（升降用） 7: 吊车（平移） 8: 传送带 2 <83>	<84>	0	○	○	○	127	87
A1-07 <25>	DriveWorksEZ 功能选择	0: DriveWorksEZ 无效 1: DriveWorksEZ 有效 2: 通过多功能接点输入进行有效 / 无效切换 (HI-□□ = 9F 时有效)	0 ~ 2	0	○	○	○	128	107
A2: 常用参数设定模式 向变频器登记常用参数时，请使用 A2 参数。									
A2-01 ~ A2-32	常用参数 1 ~ 常用参数 32	自动保存最近变更的参数及其设定值，用户也可将频繁使用的参数进行登记的功能。 仅在将 A1-01 设定为 1 时有效。	A1-02、 b1-01 ~ o2-08	<16>	○	○	○	106 ~ 125	108
A2-33	常用参数自动登记功能	0: 自动登记无效（请用户手动登记 A2-01 ~ A2-32。） 1: 自动登记有效（将最近变更的参数保存在 A2-17 ~ A2-32 中。）	0、1	0 <4>	○	○	○	126	108

<4> 如果变更 A1-06（用途选择），出厂设定值也将随之变化。当 A1-06 = 0（通用）时为 0。A1-06 ≠ 0（根据用途进行的设定）时为 1。

<14> 出厂设定根据 o2-09（初始化模式）的设定而异。

<16> 如果变更 A1-06（用途选择），出厂设定值也将随之变化。

<22> 运行中可变更设定。

<25> 不能通过初始化（A1-03 = 1110/2220/3330）将参数复位至出厂设定。

<83> 适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。

<84> 设定范围因变频器的软件版本而异。

1020 或更高版本: 0 ~ 8

1019 或更低版本: 0 ~ 7

◆ b: 应用程序

在应用程序的参数（b 参数）中，可设定运行模式选择、直流制动、速度搜索、定时功能、PID 控制、DWELL 功能、节能控制等。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
b1: 运行模式选择 选择运行模式时请使用 b1 参数。									
b1-01	频率指令选择 1	选择频率指令的输入方法。 0: LED 操作器或 LCD 操作器 1: 控制回路端子（模拟量输入） 2: MEMOBUS 通信 3: 通信选购件 4: 脉冲序列输入	0 ~ 4	1	S	S	S	180	109
b1-02	运行指令选择 1	选择运行指令的输入方法。 0: LED 操作器或 LCD 操作器 1: 控制回路端子（顺控输入） 2: MEMOBUS 通信 3: 通信选购件	0 ~ 3	1	S	S	S	181	111
b1-03	停止方法选择	设定指令停止时的停止方法。 0: 减速停止 1: 自由运行停止 2: 全域直流制动（DB）停止（不进行再生动作，比自由运行停止还快） 3: 带定时的自由运行停止（忽视减速时间内的运行指令输入）	0 ~ 3	0	S	S	S	182	112
b1-04	禁止反转选择	选择电机的反转禁止。 0: 可反转 1: 禁止反转	0、1	0	○	○	○	183	114
b1-07	运行指令切换后的运行选择	选择运行指令的输入方法进行如下切换时的运行联锁方法。 • 从 LOCAL 切换为 REMOTE（从 LED 操作器切换为遥控） • 指令权切换指令（H1-□□ = 2） 0: 运行指令权切换后，即使输入切换方的运行指令也不运行（先将运行信号 OFF，然后再次输入运行信号则可开始运行） 1: 运行指令权切换后，按照切换方的运行信号运行。	0、1	0	○	○	○	186	114 323
b1-08	程序模式的运行指令选择	设定在变频器运行中转换为程序模式时的运行联锁。 0: 不能运行 1: 能运行 2: 不能转换为程序模式（运行中不转换为程序模式）	0 ~ 2	0	○	○	○	187	115
b1-14	相序选择	切换、选择变频器输出端子 U/T1、V/T2、W/T3 的相序。 0: 标准 1: 相序调换	0、1	0	○	○	○	1C3	115
b1-15	频率指令选择 2	选择使用指令权切换指令时的频率指令输入方法。 0: LED 操作器或 LCD 操作器 1: 控制回路端子（模拟量输入） 2: MEMOBUS 通信 3: 通信选购件 4: 脉冲序列输入	0 ~ 4	0	○	○	○	1C4	115
b1-16	运行指令选择 2	选择指令权切换指令 ON 时的运行指令输入方法。 0: LED 操作器或 LCD 操作器 1: 控制回路端子（顺控输入） 2: MEMOBUS 通信 3: 通信选购件	0 ~ 3	0	○	○	○	1C5	115
b1-17	电源 ON/OFF 时的运行选择	在接通电源前输入了运行指令的状态下，禁止 / 许可电源一接通，电机即运行。 0: 禁止 1: 许可	0、1	0	○	○	○	1C6	115
b2: 直流制动 设定直流制动时请使用 b2 参数。									
b2-01	零速值（直流制动开始频率）	设定减速停止（b1-03 = 0）时开始直流制动的频率。 b2-01 < E1-09 时，从 E1-09 开始直流制动。	0.0 ~ 10.0	0.5Hz	○	○	○	189	116
b2-02	直流制动电流	以变频器额定输出电流为 100%，以 % 为单位来设定直流制动电流。	0 ~ 75	50%	○	○	○	18A	116
b2-03	启动时直流制动时间	以 0.01 秒为单位设定启动时的直流制动的的时间。 使自由运行中的电机停止后再启动时使用该设定。设定为 0.00 时，该功能无效。	0.00 ~ 10.00	0.00s <1>	○	○	○	18B	116

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
b2-04	停止时直流制动时间	以 0.01 秒为单位设定停止时的直流制动的 时间。当停止时为惯性旋转时使用该设定。 b1-03 = 2 (全域直流制动停止) 时的实际直流制 动时间可如下算出。 (b2-04) × 10 × (输出频率) ÷ (E1-04) b1-03 = 0 (减速停止) 时, 设定电机到减速停止或 因高滑差制动停止前的制动时间。设定为 0.00 时, 该 功能无效。	0.00 ~ 10.00	0.50s	○	○	×	18C	116
b2-08	磁通补偿量	以空载电流值 (E2-03) 为 100% 的电流值, 以 % 为单 位设定磁通补偿量。	0 ~ 1000	0%	×	○	×	190	117
b2-12	启动时短路制动时间	以 0.01 秒为单位来设定启动时使短路制动动作的时 间。使自由运行中的电机停止后再启动时使用该设 定。设定为 0.00 时, 该功能无效。 <32>	0.00 ~ 25.50	0.00s	×	×	○	1BA	117
		根据自由运行中的电机速度、适用机械的转动惯量, 有时需要 使用制动电阻选配件。							
b2-13	停止时短路制动时间	以 0.01 秒为单位来设定停止时使短路制动动作的时 间。当停止时电机因惯性旋转时使用该设定。设定为 0.00 时, 该功能无效。 <32>	0.00 ~ 25.50	0.50s	×	×	○	1BB	117
		根据自由运行中的电机速度、适用机械的转动惯量, 有时需要 使用制动电阻选配件。							
b3: 速度搜索 设定速度搜索时请使用 b3 参数。									
b3-01	启动时速度搜索选择	选择启动 (运行指令输入) 时速度搜索的有效 / 无 效。 0: 无效 1: 有效 通过 b3-24 进行速度搜索方式 (电流检出形 / 速度推 定形) 的选择。通过 L2-01 进行瞬时停电时的动作选 择。当为长距离接线或电机以 120Hz 或以上的频率自 由运行时, 请使用短路制动功能。	0、1	0	○	○	○	191	120
b3-02	速度搜索动作电流 (电流检出形)	以变频器额定输出电流为 100%, 以 % 为单位设定速度 搜索的动作电流。通常无需变更设定。)用 设定值不能进行再启动时, 请减小设定值。	0 ~ 200	120% <2>	○	○	×	192	120
b3-03	速度搜索减速时间 (通用)	设定速度搜索动作中的减速时间。 请设定从最高输出频率减速至最低输出频率为止的时 间。	0.1 ~ 10.0	2.0s	○	○	×	193	120
b3-05	速度搜索等待时间 (通用)	当变频器的输出侧安装有电磁接触器时, 设定电磁接 触器的动作延迟时间。 瞬时停电恢复后继续运行时, 经过设定的时间后开始 速度搜索动作。	0.0 ~ 100.0	0.2s	○	○	○	195	121
b3-06	速度搜索中的输出 电流 1 (速度推定形)	将速度搜索前段中输出电流的大小作为相对于电机额 定电流的系数进行设定。电机的额定电流为 E2-01/ E4-01 的设定值。根据变频器额定电流的设定, 将在 内部自动进行限制。	0.0 ~ 2.0	<12>	○	○	×	196	121
b3-08 <89>	速度搜索电流控制 增益 (速度推定形)	通常无需变更。 设定速度推定形速度搜索中的电流控制器的比例增 益。	0.00 ~ 6.00	<90>	○	○	○	198	121
b3-10	速度搜索检出 补偿增益 (速度推定形)	用速度搜索后的速度乘以补偿增益所得的速度, 进行再 启动。在 (励磁搜索专用) 启动时搜索等长期基板封锁 后进行速度搜索时, 如发生 ov (过电压), 请增大设定 值。	1.00 ~ 1.20	1.05	○	○	×	19A	121
b3-14	旋转方向搜索选择	选择是否在速度搜索执行中检出电机的旋转方向。 0: 无效 (按指令旋转方向运行) 1: 有效 (按速度搜索的旋转方向运行)	0、1	0	○	○	×	19E	121
b3-17	速度搜索重试动作 电流值	以变频器额定输出电流为 100%, 以 % 为单位来设定速 度搜索重试的电流值。	0 ~ 200	150%	○	○	×	1F0	121
b3-18	速度搜索重试动作 检出时间	以 0.01 秒为单位设定检出到速度搜索重试动作为止的 时间。	0.00 ~ 1.00	0.10s	○	○	×	1F1	122
b3-19	速度搜索重试次数	设定速度搜索重试动作的次数。	0 ~ 10	3	○	○	×	1F2	122
b3-24	速度搜索方式选择	设定启动时或瞬时停电恢复时的速度搜索方式。 0: 电流检出形 1: 速度推定形 通过 b3-01 选择启动时的速度搜索有效 / 无效。通过 L2-01 进行瞬时停电时的动作选择。当为长距离接线 或电机容量为 1.5kW 或以下时, 请勿使用速度推定形 速度搜索, 而应使用电流检出形速度搜索。	0、1	0	○	○	×	1C0	122
b3-25	速度搜索 重试间隔时间	使用 PM 电机时, 以 0.1 秒为单位设定速度搜索重试的 间隔时间。	0.0 ~ 30.0	0.5s	○	○	○	1C8	122
b3-29 <83>	可 PM 速度搜索的感 应电压值	电机的感应电压在设定值以上时, 请进行速度搜索。 通常无需设定。调整时, 请逐渐减小设定值。如果过 度减小设定值, 可能会导致无法正常进行速度搜索。	0 ~ 10	10%	×	×	○	77C	122

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 的矢量		
b4: 定时功能 设定定时功能时请使用 b4 参数。									
b4-01	定时功能 ON 侧延迟时间	当 H1-□□ (多功能接点输入) 以及 H2-□□ (多功能接点输出) 中设定了定时功能时有效。以 0.1 秒为单位来设定相对于定时功能输入的定时功能输出 ON 侧的延迟时间 (死区)。	0.0 ~ 300.0	0.0s	○	○	○	1A3	122
b4-02	定时功能 OFF 侧延迟时间	当 H1-□□ (多功能接点输入) 以及 H2-□□ (多功能接点输出) 中设定了定时功能时有效。以 0.1 秒为单位来设定相对于定时功能输入的定时功能输出 OFF 侧的延迟时间 (死区)。	0.0 ~ 300.0	0.0s	○	○	○	1A4	122
b5: PID 控制 设定 PID 控制时请使用 b5 参数。									
b5-01	PID 控制的选择	选择 PID 的控制方式。 0: PID 控制无效 1: PID 控制有效 (对偏差进行 D 控制) 2: PID 控制有效 (对反馈值进行 D 控制) 3: PID 控制有效 (频率指令 + PID 输出, 对偏差进行 D 控制) 4: PID 控制有效 (频率指令 + PID 输出, 对反馈值进行 D 控制)	0 ~ 4	0	○	○	○	1A5	126
b5-02 <22>	比例增益 (P)	用倍率设定 P 控制的比例增益。设定为 0.00 时, P 控制不动作。	0.00 ~ 25.00	1.00	○	○	○	1A6	126
b5-03 <22>	积分时间 (I)	设定 I 控制的积分时间。设定为 0.0 时, I 控制不动作。	0.0 ~ 360.0	1.0s	○	○	○	1A7	126
b5-04 <22>	积分时间 (I) 的上限值	以最高输出频率为 100%, 以 % 为单位设定 I 控制后的上限值。	0.0 ~ 100.0	100.0%	○	○	○	1A8	126
b5-05 <22>	微分时间 (D)	以秒为单位设定 D 控制的微分时间。设定为 0.00 时, D 控制不动作。	0.00 ~ 10.00	0.00s	○	○	○	1A9	127
b5-06 <22>	PID 的上限值	以最高输出频率为 100%, 以 % 为单位设定 PID 控制后的上限值。	0.0 ~ 100.0	100.0%	○	○	○	1AA	127
b5-07 <22>	PID 偏置调整	以最高输出频率为 100%, 以 % 为单位设定 PID 控制的偏置值。	-100.0 ~ 100.0	0.0%	○	○	○	1AB	127
b5-08 <22>	PID 的一次延迟时间常数	以秒为单位设定 PID 控制的输出低通滤波时间常数。(通常无需设定。)	0.00 ~ 10.00	0.00s	○	○	○	1AC	127
b5-09	PID 输出的特性选择	选择 PID 输出的正 / 反特性。 0: PID 的输出为正特性 1: PID 的输出为反特性 (使输出符号取反)	0、1	0	○	○	○	1AD	127
b5-10	PID 输出增益	设定 PID 输出增益。	0.00 ~ 25.00	1.00	○	○	○	1AE	127
b5-11	PID 输出的反转选择	选择 PID 输出的反转方法。 0: 反转无效 (PID 输出为负时, 将以 PID 输出 = 0 而停止。) 1: 反转有效 (PID 输出为负时, 变频器反转。)	0、1	0	○	○	○	1AF	127
b5-12	PID 反馈故障检出选择	设定 PID 反馈的故障检出方式。检出故障时, 多功能输出端子 H2-01/02/03 = 3E/3F (PID 反馈故障 (丧失中) / (超值中)) 变为 ON。 0: 无 PID 反馈故障检出 (仅多功能输出。) 1: 有 PID 反馈故障检出 (多功能输出且为轻故障时继续运行。) 2: 有 PID 反馈故障检出 (多功能输出, 为故障时接点输出, 切断变频器输出。) 3: 无 PID 反馈故障检出 (仅限多功能输出, PID 控制取消时, 故障检出无效。) 4: 有 PID 反馈故障检出 (多功能输出, 且轻故障时继续运行, 但 PID 控制取消时, 故障检出无效。) 5: 有 PID 反馈故障检出 (多功能输出, 故障时故障接点输出, 切断变频器输出, 但 PID 控制取消时, 故障检出无效。)	0 ~ 5	0	○	○	○	1B0	128
b5-13	PID 反馈丧失检出值	以最高输出频率为 100%, 以 % 为单位设定 PID 反馈丧失检出值。	0 ~ 100	0%	○	○	○	1B1	129
b5-14	PID 反馈丧失检出时间	以秒为单位设定 PID 反馈丧失检出时间。	0.0 ~ 25.5	1.0s	○	○	○	1B2	129
b5-15	PID 暂停功能动作值	用频率设定 PID 暂停功能的开始值。(注) 即使不选择 PID 控制也有效	0.0 ~ 400.0	0.0Hz	○	○	○	1B3	130
b5-16	PID 暂停动作延迟时间	以秒为单位设定至 PID 暂停功能开始为止的延迟时间。	0.0 ~ 25.5	0.0s	○	○	○	1B4	130
b5-17	PID 指令用加减速时间	以秒为单位设定 PID 指令用的加减速时间。	0 ~ 255	0s	○	○	○	1B5	130
b5-18	PID 目标值选择	选择 b5-19 (PID 目标值) 的有效 / 无效。 0: 无效 1: 有效	0、1	0	○	○	○	1DC	130
b5-19	PID 目标值	b5-18=1 时, 以 % 为单位设定 PID 目标值。	0.00 ~ 100.00	0.0%	○	○	○	1DD	130

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
b5-20	PID 目标值单位	设定用来设定 / 显示 b5-19 (PID 目标值) 时的单位。 设定 U5-01 (PID 反馈量)、U5-04 (PID 目标值) 的单位。 0: 以 0.01Hz 为单位 1: 以 0.01% 为单位 (最高输出频率设定为 100%) 2: 以 min ⁻¹ 为单位 (设定电机极数) 3: 任意设定 (用 b5-38、b5-39 设定)	0 ~ 3	1	○	○	○	1E2	130
b5-34 <22>	PID 输出下限值	以最高输出频率为 100%，以 % 为单位设定 PID 输出的最低输出值。0.0% 时，下限功能不动作。	-100.0 ~ 100.0	0.00%	○	○	○	19F	131
b5-35 <22>	PID 输入限制值	以最高输出频率为 100%，以 % 为单位设定 PID 输入 (偏差) 的限制值。带符号动作。	0.0 ~ 1000.0	1000.0%	○	○	○	1A0	131
b5-36	PID 反馈超值检出值	以最高输出频率为 100%，以 % 为单位设定 PID 反馈超值检出值。	0 ~ 100	100%	○	○	○	1A1	129
b5-37	PID 反馈超值检出时间	以秒为单位设定 PID 反馈超值检出时间。	0.0 ~ 25.5	1.0s	○	○	○	1A2	129
b5-38	PID 目标值设定 / 显示的任意显示设定	设定在最高输出频率时要在 U5-01 和 U5-04 中设定 / 显示的值。 b5-20 = 3 时有效。	1 ~ 60000	<5>	○	○	○	1FE	131
b5-39	PID 目标值设定 / 显示的小数点后的位数	选择在 U5-01 和 U5-04 的设定 / 显示时小数点后的位数。 b5-20 = 3 时有效。 0: 整数 1: 小数点后 1 位 2: 小数点后 2 位 3: 小数点后 3 位	0 ~ 3	<5>	○	○	○	1FF	131
b5-40 <66>	PID 时的频率指令显示选择	选择 PID 时的频率指令显示。 0: 反映 PID 补偿量后的频率指令 1: 反映 PID 补偿量前的频率指令	0、1	0	○	○	○	17F	131
b5-47 <83>	PID 输出的反转选择	详细内容请参照 V1000 技术手册。 (注) 本功能仅适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。	0、1	1	○	○	○	17D	131
b6: DWELL 功能 设定 DWELL 功能时请使用 b6 参数。									
b6-01	起动时的 DWELL 频率	在重载的起动及停止时暂时保持输出频率。 设定通过 b6-01、b6-02 起动时所保持的频率值和保持时间。 设定通过 b6-03、b6-04 停止时所保持的频率值和保持时间。 	0.0 ~ 400.0	0.0Hz	○	○	○	1B6	132
b6-02	起动时的 DWELL 时间		0.0 ~ 10.0	0.0s	○	○	○	1B7	132
b6-03	停止时的 DWELL 频率		0.0 ~ 400.0	0.0Hz	○	○	○	1B8	132
b6-04	停止时的 DWELL 时间		0.0 ~ 10.0	0.0s	○	○	○	1B9	132
b8: 节能控制 设定节能控制时请使用 b8 参数。									
b8-01	节能模式选择	选择节能控制功能的有效 / 无效。 0: 无效 1: 有效	0、1	0	○	○	×	1CC	132
b8-02 <22>	节能控制增益	设定节能控制的增益。(矢量控制时)	0.0 ~ 10.0	0.7	×	○	×	1CD	132
b8-03 <22>	节能控制滤波时间常数	设定节能控制的滤波时间常数。(矢量控制时)	0.00 ~ 10.00	0.50 <12>	×	○	×	1CE	132
b8-04	节能系数	设定电机效率的最大值。(V/f 控制时) 变频器的容量为 3.7kW 或以下时，设定范围为 0.0 ~ 2000.0。	0.00 ~ 655.00	<51> <57>	○	×	×	1CF	133
b8-05	电能检出滤波时间常数	设定输出电能的检出用时间常数。(V/f 控制时)	0 ~ 2000	20ms	○	×	×	1D0	133
b8-06	探索运行电压极限	设定探索运行时的电压限制范围的限制值。(V/f 控制时) 以电机的基础电压为 100%。 在节能控制下使电压产生微小变化，以进行最佳运行时的探索运行。 如果设定为 0，不进行探索运行。	0 ~ 100	0%	○	×	×	1D1	133

- <1> 如果变更 A1-02 (控制模式的选择)，出厂设定值也将随之变化。表中为无 PG 矢量控制的出厂设定。
 <2> 如果变更 A1-02 (控制模式的选择)，出厂设定值也将随之变化。表中为无 PG V/f 控制的出厂设定。
 <5> 出厂设定根据 b5-20 (PID 目标值单位) 的设定而异。
 <12> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。
 <22> 运行中可变更设定。
 <32> 根据自由运行中的电机速度、适用机械的转动惯量，有时需要使用制动电阻选购件。
 <51> 如果自学习及手动设定中 E2-11 (电机额定容量) 的值被变更，设定范围也将随之变化。
 <57> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 及 C6-01 (ND/HD 选择) 的设定而异。
 <66> 适用于软件版本为 1014 或更高版本的变频器。
 <83> 仅适用于软件版本为 1012 或更高版本的变频器。
 <89> 仅适用于软件版本为 1022 或更高版本的变频器。
 <90> 出厂设定根据 A1-02 (控制模式的选择) 的设定而异。

◆ C: 调谐 (调整)

用调谐参数 (C 参数) 对加减速时间、S 字特性、滑差补偿、转矩补偿、载波频率的功能进行设定。

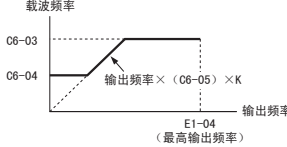
No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
C1: 加减速时间 设定电机的加减速时请使用 C1 参数。									
C1-01 <22>	加速时间 1	设定输出频率从 0% 到 100% 为止的加速时间。100% 为最高输出频率。	0.0 ~ 6000.0 <6>	10.0s	S	S	S	200	134
C1-02 <22>	减速时间 1	设定输出频率从 100% 到 0% 为止的减速时间。100% 为最高输出频率。			S	S	S	201	134
C1-03 <22>	加速时间 2	设定多功能输入“加减速时间选择 1”ON 时的加速时间。			○	○	○	202	134
C1-04 <22>	减速时间 2	设定多功能输入“加减速时间选择 1”ON 时的减速时间。			○	○	○	203	134
C1-05 <22>	加速时间 3 (第 2 电机用加速时间 1)	设定多功能输入“加减速时间选择 2”ON 时的加速时间。			○	○	○	204	134
C1-06 <22>	减速时间 3 (第 2 电机用减速时间 1)	设定多功能输入“加减速时间选择 2”ON 时的减速时间。			○	○	○	205	134
C1-07 <22>	加速时间 4 (第 2 电机用加速时间 2)	设定多功能输入“加减速时间选择 1”以及“加减速时间选择 2”ON 时的加速时间。			○	○	○	206	134
C1-08 <22>	减速时间 4 (第 2 电机用减速时间 2)	设定多功能输入“加减速时间选择 1”以及“加减速时间选择 2”ON 时的减速时间。			○	○	○	207	134
C1-09	紧急停止时间	设定多功能输入“紧急停止”ON 时的减速时间。 (注) 作为检出故障时的停止方法, 也可在选择“紧急停止”时使用。	0.0 ~ 6000.0 <6>	10.0s	○	○	○	208	135
C1-10	加减速时间的单位	选择 C1-01 ~ C1-09 的设定单位。 0: 以 0.01 秒为单位 (0.00 ~ 600.00 秒) 1: 以 0.1 秒为单位 (0.00 ~ 600.00 秒)	0、1	1	○	○	○	209	135
C1-11	加减速时间的切换频率	设定自动切换加减速时间的频率。 输出频率 (Fout) < C1-11: 加减速时间 4 输出频率 (Fout) ≥ C1-11: 加减速时间 1 但多功能输入“加减速时间选择 1”以及“加减速时间选择 2”比 C1-11 的设定优先。	0.0 ~ 400.0Hz	0.0Hz	○	○	○	20A	136
C1-14 <83>	减速度率设定标准频率	设定用来计算加减速时间的标准频率。 C1-14 = 0.0Hz 时 • 加速时间 1 ~ 4 从 0Hz 加速到 E1-04 (最高输出频率) 的时间 • 减速时间 1 ~ 4、紧急停止时间: 从 E1-04 (最高输出频率) 减速到 0Hz 的时间 C1-14 ≠ 0.0Hz 时 • 加速时间 1 ~ 4: 从 0Hz 加速到 C1-14 (加减速率设定标准频率) 的时间 • 减速时间 1 ~ 4、紧急停止时间: 从 C1-14 (加减速率设定标准频率) 减速到 0Hz 的时间	0.0 ~ 400.0	0.0Hz	○	○	○	264	136
C2: S 字特性 设定 S 字特性时请使用 C2 参数。									
C2-01	加速开始时的 S 字特性时间	 <p>在以下 4 处设定 S 字特性时间, 以降低机械启动 / 停止时的振动。</p>	0.00 ~ 10.00	0.20s <2>	○	○	○	20B	137
C2-02	加速结束时的 S 字特性时间		0.00 ~ 10.00	0.20s	○	○	○	20C	137
C2-03	减速开始时的 S 字特性时间		0.00 ~ 10.00	0.20s	○	○	○	20D	137
C2-04	减速结束时的 S 字特性时间		设定了 S 字特性时间后, 在开始、结束时, 加减速时间将仅延长 S 字特性时间的 1/2。	0.00 ~ 10.00	0.00s	○	○	○	20E
C3: 滑差补偿 设定滑差补偿时请使用 C3 参数。									
C3-01 <22>	滑差补偿增益	在需要提高负载运行时的速度精度时进行设定。请在以下情况时调整。 • 速度低于目标值时, 增大设定值。 • 速度高于目标值时, 减小设定值。 (注) 通常无需设定。当为简易带 PG V/f 控制模式 (H6-01 = 3) 时, 该功能无效。	0.0 ~ 2.5	0.0 <2>	○	○	×	20F	137
C3-02	滑差补偿一次延迟时间常数	设定滑差补偿功能的一次延迟时间常数。请在以下情况时调整。 • 滑差补偿的响应性低时, 减小设定值。 • 速度不稳定时, 增大设定值。 当为简易带 PG V/f 控制模式 (H6-01 = 3) 时, 该功能无效。	0 ~ 10000	2000ms <2>	○	○	×	210	138
C3-03	滑差补偿极限	将电机额定滑差量作为 100%, 以 % 为单位设定滑差补偿功能的补偿量上限值。当为简易带 PG V/f 控制模式 (H6-01 = 3) 时, 该功能无效。	0 ~ 250	200%	○	○	×	211	138

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
C3-04	再生动作时的滑差补偿选择	设定旋转动作中滑差补偿功能的有效 / 无效。 0: 无效 1: 有效 当再生状态下使滑差补偿功能动作时, 由于瞬时再生量的增加, 可能需要制动选配件 (制动电阻器、制动电阻器单元、制动单元)。	0、1	0	○	○	×	212	138
C3-05	输出电压限制动作选择	选择输出电压变为饱和状态时是否自动降低电机磁通。 0: 无效 1: 有效	0、1	0 <2>	×	○	×	213	138
C4: 转矩补偿 设定转矩补偿时请使用 C4 参数。									
C4-01 <23>	转矩补偿 (转矩提升) 增益	V/f 控制: 用倍率设定转矩补偿的增益。 当电机的负载增大时, 通过增大变频器的输出电压来增加输出转矩的功能。 请在以下情况时调整。 • 请在不超过变频器额定输出电流的范围内对低速旋转时的输出电流进行调整。 • 电缆过长时, 增大设定值。 • 当电机容量小于变频器容量 (最大适用电机容量) 时, 增大设定值。 • 当电机振动时, 减小设定值。 无 PG 矢量控制: 用倍率设定转矩补偿的增益。通常无需设定。	0.00 ~ 2.50	1.00 <2>	○	○	○	215	139
C4-02	转矩补偿的一次延迟时间常数	设定转矩补偿的一次延迟时间。 请在以下情况时调整。 • 当电机振动时, 请增大设定值。 • 电机响应性低时, 请减小设定值。	0 ~ 60000	200ms <1>	○	○	○	216	139
C4-03	起动转矩量 (正转用)	以电机的额定转矩为 100%, 以 % 为单位设定正转起动时的转矩。	0.0 ~ 200.0	0.0%	×	○	×	217	139
C4-04	起动转矩量 (反转用)	以电机的额定转矩为 100%, 以 % 为单位设定反转起动时的转矩。	-200.0 ~ 0.0	0.0%	×	○	×	218	139
C4-05	起动转矩时间常数	设定正转 / 反转时的起动转矩量 (C4-03、C4-04) 的起动时间常数。 设定为 4ms 或以下时, 该功能无效。	0 ~ 200	10ms	×	○	×	219	139
C4-06	转矩补偿的一次延迟时间常数 2	加速结束时或因负载的大小急剧变化而导致过电压 (ov) 时, 请增大设定值。 (注) 通常无需设定。设定时, 也请调整 n2-03 (速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 2)。	0 ~ 10000	150ms	×	○	×	21A	140
C5: 速度控制 (ASR) 设定速度控制 (ASR) 时请使用 C5 参数。 当设定为 A1-02 = 0 (无 PG V/f 控制模式) 且 H6-01 = 3 (简易带 PG V/f 模式) 时 C5 参数有效。									
C5-01 <22>	速度控制 (ASR) 的比例增益 1 (P)	设定速度控制环 (ASR) 的比例增益。	0.00 ~ 300.00	0.20	○	×	×	21B	141
C5-02 <22>	速度控制 (ASR) 的积分时间 1 (I)	以秒为单位设定速度控制环 (ASR) 的积分时间。	0.000 ~ 10.000	0.200	○	×	×	21C	141
C5-03 <22>	速度控制 (ASR) 的比例增益 2 (P)	设定速度控制环 (ASR) 的比例增益 2。请在根据旋转速度使增益变化时设定。	0.00 ~ 300.00	0.02	○	×	×	21D	141
C5-04 <22>	速度控制 (ASR) 的积分时间 2 (I)	以秒为单位设定速度控制环 (ASR) 的积分时间 2。请在根据旋转速度使增益变化时设定。	0.000 ~ 10.000	0.050s	○	×	×	21E	141
C5-05 <22>	速度控制 (ASR) 极限	以最高输出频率为 100% 来设定用速度控制环 (ASR) 补偿的频率上限值。	0.0 ~ 20.0	5.0%	○	×	×	21F	141
C6: 载波频率 设定载波频率时请使用 C6 参数。									
C6-01	ND/HD 选择	0: 重载额定 (HD) 过载耐量: 额定输出电流 (HD) 的 150% 60 秒 载波频率: 2kHz (出厂设定) 1: 轻载额定 (ND) 过载耐量: 额定输出电流 (ND) 的 120% 60 秒 载波频率: 2kHz, Swing PWM (出厂设定)	0、1	1	S	S	S	223	141
C6-02	载波频率选择	选择载波频率的固定模式。 1: 2.0kHz 2: 5.0kHz 3: 8.0kHz 4: 10.0kHz 5: 12.5kHz 6: 15.0kHz 7: Swing PWM1 8: Swing PWM2 9: Swing PWM3 A: Swing PWM4 B: 降低漏电流检出 PWM <83> C ~ E: 不能设定 F: 可使用 C6-03 ~ 05 的参数进行详细设定。	<85>	<3>	S	S	S	224	54 142 302

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
C6-03	载波频率上限	当 C6-02 = F 时可进行设定。 设定载波频率的上限和下限。 矢量控制模式时载波频率被固定为 C6-03 (载波频率上限)。	1.0 ~ 15.0	<8>	○	○	○	225	143
C6-04	载波频率下限	 K 为由 C6-03 的设定值而定的系数。 C6-03 ≥ 10.0kHz: K = 3 10.0kHz > C6-03 ≥ 5.0kHz: K = 2 5.0kHz > C6-03: K = 1 当 C6-05 ≤ 6 时, C6-04 变为无效 (载波频率固定为 C6-03)。	1.0 ~ 15.0	<8>	○	×	×	226	143
C6-05	载波频率比例增益	当 C6-02 = F 时可进行设定。 设定载波频率比例增益。 矢量控制模式时载波频率被固定为 C6-03 (载波频率上限)。	00 ~ 99	<8>	○	×	×	227	143

- <1> 如果变更 A1-02 (控制模式的选择), 出厂设定值也将随之变化。表中为无 PG 矢量控制的出厂设定。
- <2> 如果变更 A1-02 (控制模式的选择), 出厂设定值也将随之变化。表中为无 PG V/f 控制的出厂设定。
- <3> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择)、A1-02 (控制模式的选择)、C6-01 (ND/HD 选择) 的设定而异。
- <6> 加减速时间的设定范围根据 C1-10 (加减速时间单位) 设定而变化。如果设定 C1-10=0 (以 0.01 秒为单位), 则加减速时间的设定范围为 0.00 ~ 600.00 (秒)。
- <8> 出厂设定根据 C6-02 (载波频率选择) 的设定而异。
- <22> 运行中可变更设定。
- <23> A1-02 = 5 (PM 用无 PG 矢量控制) 时, 运行中不能变更参数的设定。
- <83> 适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。
- <85> 设定范围因变频器的软件版本而异。
 1020 或更高版本: 1 ~ B 及 F
 1019 或更低版本: 1 ~ A 及 F

◆ d: 指令

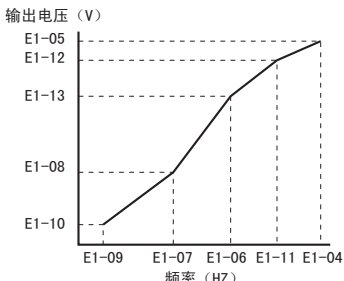
频率指令值由指令的参数（d 参数）来设定。

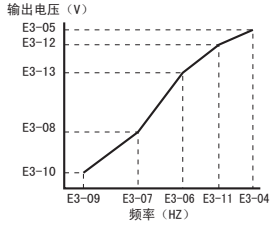
No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
d1: 频率指令 设定频率指令时请使用 d1 参数。									
d1-01 <22>	频率指令 1	用通过 o1-03（频率指令的显示 / 设定单位）设定的单位来设定频率指令。（o1-03 的出厂设定以 Hz 为单位）	0.00 ~ 400.00Hz <11> <19>	0.00Hz	S	S	S	280	144
d1-02 <22>	频率指令 2	设定多功能输入“多段速指令 1”ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	S	S	S	281	144
d1-03 <22>	频率指令 3	设定多功能输入“多段速指令 2”ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	S	S	S	282	144
d1-04 <22>	频率指令 4	设定多功能输入“多段速指令 1, 2”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	S	S	S	283	144
d1-05 <22>	频率指令 5	设定多功能输入“多段速指令 3”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	284	144
d1-06 <22>	频率指令 6	设定多功能输入“多段速指令 1, 3”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	285	144
d1-07 <22>	频率指令 7	设定多功能输入“多段速指令 2, 3”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	286	144
d1-08 <22>	频率指令 8	设定多功能输入“多段速指令 1, 2, 3”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	287	144
d1-09 <22>	频率指令 9	设定多功能输入“多段速指令 4”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	288	144
d1-10 <22>	频率指令 10	设定多功能输入“多段速指令 1, 4”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	28B	144
d1-11 <22>	频率指令 11	设定多功能输入“多段速指令 2, 4”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	28C	144
d1-12 <22>	频率指令 12	设定多功能输入“多段速指令 1, 2, 4”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	28D	144
d1-13 <22>	频率指令 13	设定多功能输入“多段速指令 3, 4”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	28E	144
d1-14 <22>	频率指令 14	设定多功能输入“多段速指令 1, 3, 4”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	28F	144
d1-15 <22>	频率指令 15	设定多功能输入“多段速指令 2, 3, 4”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	290	144
d1-16 <22>	频率指令 16	设定多功能输入“多段速指令 1, 2, 3, 4”为 ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		0.00Hz	○	○	○	291	144
d1-17 <22>	点动频率指令	多功能输入“点动频率选择”、“FJOG 指令”、“RJOG 指令”ON 时的频率指令。（设定单位通过 o1-03 来设定）		6.00Hz	S	S	S	292	144
d2: 频率上限、下限 设定频率指令的上限值、下限值时请使用 d2 参数。									
d2-01	频率指令上限值	以最高输出频率（E1-04）为 100%，以 % 为单位设定输出频率指令的上限值。即使频率指令值超过设定值，变频器的速度也不会超过上限值。	0.0 ~ 110.0	100.0%	○	○	○	289	145
d2-02	频率指令下限值	以最高输出频率（E1-04）为 100%，以 % 为单位设定输出频率指令的下限值。即使频率指令值低于设定值，变频器的速度也不会超过下限值。	0.0 ~ 110.0	0.0%	○	○	○	28A	146
d2-03	主速指令下限值	以最高输出频率为 100%，以 % 为单位设定主速频率指令的下限值。同时设定了 d2-02（频率指令下限值）和 d2-03（主速指令下限值）时，较大的值有效。	0.0 ~ 110.0	0.0%	○	○	○	293	146
d3: 跳跃频率 设定跳跃频率时请使用 d3 参数。									
d3-01	跳跃频率 1	为了避免机械系统及电机固有的振动频率所产生的共振而设定该参数。设定要避开的频率范围的中心值。设定为 0.0 时，跳跃频率无效。设定时请避免频率设定禁止范围重复。	0.0 ~ 400.0	0.0Hz	○	○	○	294	146
d3-02	跳跃频率 2			0.0Hz	○	○	○	295	146
d3-03	跳跃频率 3			0.0Hz	○	○	○	296	146
d3-04	跳跃频率幅度	设定跳跃频率的频率幅度，制造频率指令的死区。“跳跃频率 ± d3-04”即为跳跃频率范围。	0.0 ~ 20.0	1.0Hz	○	○	○	297	146

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
d4: 频率指令保持 设定频率指令保持时请使用 d4 参数。									
d4-01	频率指令保持 功能选择	设定多功能接点输入“保持加减速停止”为 ON 时是否保存输出频率或频率指令偏置值。 0: 无效 (停止运行或电源接通后再启动时为零启动) 1: 有效 (停止运行或电源接通后再启动时按前一次已保持的频率运行) 在多功能输入中设定了“保持加减速停止 (H1-□□ = A)”、“UP 指令、DOWN 指令 (H1-□□ = 10、11)”, 或“UP2 指令、DOWN2 指令 (H1-□□ = 75、76)”时有效。	0、1	0	○	○	○	298	147
d4-03 <22>	频率指令偏置步长 量 (UP2/DOWN2)	当为 0.00 设定时, 在 UP2/DOWN2 指令为 ON 期间, 偏置值将根据 d4-04 的设定而加、减。 最终指令值的加减速率在 0 时动作。(软启动取消) 当为 0.00 以外的设定, UP2/DOWN2 指令由 OFF 变为 ON 时, 将由 d4-03 设定的偏置量加到频率指令偏置值。 最终指令值的加减速率取决于 d4-04 的选择。	0.00 ~ 99.99Hz	0.00Hz	○	○	○	2AA	149
d4-04 <22>	频率指令加减速率 选择 (UP2/DOWN2)	使用 UP2 指令 /DOWN2 指令时, 选择如何对偏置及频率指令进行加、减。 0: 按照当前选择的加减速时间的速率进行偏置值的加、减。 1: 按照 C1-07 (加速时间 4)、C1-08 (减速时间 4) 的速率进行偏置值的加、减。	0、1	0	○	○	○	2AB	149
d4-05 <22>	频率指令偏置 动作模式选择 (UP2/DOWN2)	0: 未输入 UP2/DOWN2 指令时, 保持偏置值。 1: 如果 UP2/DOWN2 均为 OFF 或均为 ON, 将频率指令偏置值设定为 0, 则最终指令值的加减速率将按照已选择的加减速时间动作。 该功能仅在 d4-03 = 0 时有效。	0、1	0	○	○	○	2AC	150
d4-06	频率指令偏置值 (UP2/DOWN2)	未从 LED 操作器输入频率指令时, 保存 UP2/DOWN2 指令的偏置值。 该功能取决于 d4-01 的设定。 另外, 上下限值取决于 d4-08/d4-09 (频率指令偏置上限值 / 下限值) 的设定。	-99.9 ~ 100.0	0.0%	○	○	○	2AD	150
d4-07 <22>	模拟量频率 指令变化值 (UP2/DOWN2)	UP2/DOWN2 指令为 ON, 频率指令 (模拟量频率指令、脉冲列频率指令) 以大于该参数设定的值发生变化时, 将保持偏置值, 加、减速到指令频率。频率一致后, 重新开始偏置处理。	0.1 ~ 100.0	1.0%	○	○	○	2AE	150
d4-08 <22>	频率指令偏置 上限值 (UP2/DOWN2)	100% = E1-04 (最高输出频率) d4-06 (偏置值) > d4-08 时 偏置值在 d4-08 时达到上限极限。	0.0 ~ 100.0	0.0% <70>	○	○	○	2AF	150
d4-09 <22>	频率指令偏置 下限值 (UP2/DOWN2)	100% = E1-04 (最高输出频率) d4-06 (偏置值) < d4-09 时 偏置值在 d4-09 时达到下限极限。	-99.9 ~ 0.0	0.0%	○	○	○	2B0	151
d4-10	UP/DOWN 下限选择	使用 UP/DOWN 功能时, 对频率指令下限值进行选择。 0: 将 d2-02 和模拟量输入设定为下限 1: 仅将 d2-02 设定为下限	0、1	0	○	○	○	2B6	151
d7: 偏置频率 设定偏置频率时请使用 d7 参数									
d7-01 <22>	偏置频率 1	输入 H1-□□ (多功能接点输入) = 44 (偏置频率 1) 后, d7-01 的设定值被叠算到频率指令中。以最高输出频率为 100% 进行设定。	-100.0 ~ 100.0	0.0%	○	○	○	2B2	151
d7-02 <22>	偏置频率 2	输入 H1-□□ (多功能接点输入) = 45 (偏置频率 2) 后, d7-02 的设定值被叠算到频率指令中。以最高输出频率为 100% 进行设定。	-100.0 ~ 100.0	0.0%	○	○	○	2B3	151
d7-03 <22>	偏置频率 3	输入 H1-□□ (多功能接点输入) = 46 (偏置频率 3) 后, d7-03 的设定值被叠算到频率指令中。以最高输出频率为 100% 进行设定。	-100.0 ~ 100.0	0.0%	○	○	○	2B4	151

<11> 出厂设定根据 o1-03 (频率指令设定 / 显示的单位) 的设定而异。
 <19> 设定上限值根据 E1-04 (最高输出频率) 和 d2-01 (频率指令上限值) 的设定而异。
 <22> 运行中可变更设定。
 <70> 出厂设定因变频器的软件版本而异。
 1016 或更高版本: 100.00%
 1015 或更低版本: 0.00%

◆ E: 电机参数

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
E1: V/f 特性 设定 V/f 特性时请使用 E1 参数。									
E1-01 <24>	输入电压设定	以 1V 为单位设定变频器的输入电压。 对选择的 V/f 曲线 (E1-03 = 0 ~ E) 使用的最大电压和基本电压进行设定, 对特定功能使用的动作值进行调节。 警告! 请务必将变频器的输入电压 (非电机电压) 设定给参数 E1-01 (输入电压)。否则变频器可能会发生动作不良。	155 ~ 255	<14> <24>	S	S	S	300	152
E1-03 <25>	V/f 曲线选择	可从以下 15 种 V/f 曲线中进行选择。 0: 50Hz 规格 (恒定转矩特性 1) 1: 60Hz 规格 (恒定转矩特性 2) 2: 60Hz 规格 (恒定转矩特性 3), 50Hz 时电压饱和 3: 72Hz 规格 (恒定转矩特性 4), 60Hz 时电压饱和 4: 50Hz 规格 (递减转矩特性 1) 5: 50Hz 规格 (递减转矩特性 2) 6: 60Hz 规格 (递减转矩特性 3) 7: 60Hz 规格 (递减转矩特性 4) 8: 50Hz 规格 (高起动转矩 1) 9: 50Hz 规格 (高起动转矩 2) A: 60Hz 规格 (高起动转矩 3) B: 60Hz 规格 (高起动转矩 4) C: 90Hz 规格、60Hz 时电压饱和 D: 120Hz 规格、60Hz 时电压饱和 E: 180Hz 规格、60Hz 时电压饱和 F: 任意 V/f 曲线 (任意设定 E1-04 ~ E1-13)	0 ~ F	F	○	○	×	302	152
E1-04	最高输出频率	当 E1-03 (V/f 曲线的选择) 被设定为 F (任意 V/f 曲线) 时, 可变更 E1-04、E1-06 ~ E1-13。 如果要使 V/f 特性呈直线, 请将 E1-07 与 E1-09 设定为相同的值。此时, E1-08 的设定值被忽视。E1-13 = 0.0V 时, 通过 E1-05 中设定的值被自动控制。请务必如下设定 5 个频率。否则会发生 oPE10 (V/f 数据的设定不当)。 E1-09 ≤ E1-07 < E1-06 ≤ E1-11 ≤ E1-04 但设定 E1-11=0 时, E1-11 以及 E1-12 无效, 不适用此条件。 	40.0 ~ 400.0	60Hz <10>	S	S	S	303	155
E1-05 <24>	最大电压		0.0 ~ 255.0	200V <10>	S	S	S	304	155
E1-06	基本频率		0.0 ~ E1-04	60Hz <10>	S	S	S	305	155
E1-07	中间输出频率		0.0 ~ E1-04	3.0Hz <2>	○	○	○	306	155
E1-08 <24>	中间输出频率电压		0.0 ~ 255.0	16.0V <2> <12>	○	○	○	307	155
E1-09	最低输出频率		0.0 ~ E1-04	1.5Hz <2> <10>	S	S	S	308	155
E1-10 <24>	最低输出频率电压		0.0 ~ 255.0	9.0V <2> <12>	○	○	○	309	155
E1-11 <26>	中间输出频率 2		0.0 ~ E1-04	0.0Hz	○	○	○	30A	155
E1-12 <24> <26>	中间输出频率电压 2		0.0 ~ 255.0	0.0V	○	○	○	30B	155
E1-13 <24> <27>	基本电压		0.0 ~ 255.0	0.0V	○	S	S	30C	155
E2: 电机参数 设定电机相关数据时请使用 E2 参数。									
E2-01 <67>	电机额定电流	以 A (安培) 为单位设定电机的额定电流。该设定值为电机保护、转矩限制、转矩控制的基准值。自学习时该值被自动设定。	变频器额定电流的 10% ~ 200% <27>	<57>	S	S	×	30E	155 404
E2-02	电机额定滑差	以 Hz 为单位设定电机额定滑差。该设定值即为滑差补偿的基准值。自学习时该值被自动设定。	0.00 ~ 20.00	<57>	○	○	×	30F	155
E2-03	电机的空载电流	以 A (安培) 为单位设定电机的空载电流。自学习时该值被自动设定。	0 ~ 低于 E2-01	<57>	○	○	×	310	156
E2-04	电机的极数	设定电机的极数。自学习时该值被自动设定。	2 ~ 48	4 极	○	○	×	311	156
E2-05	电机线间电阻	以 Ω (欧姆) 为单位设定电机线间电阻。自学习时该值被自动设定。	0.000 ~ 65.000 <37>	<57>	○	○	×	312	156
E2-06	电机漏电感	E2-06 用电机额定电压的 % 来设定因电机漏电感而引起的电压降的量。自学习时该值被自动设定。	0.0 ~ 40.0	<57>	○	○	×	313	156
E2-07	电机铁芯饱和系数 1	设定磁通为 50% 时的铁芯饱和系数。自学习时该值被自动设定。	0.00 ~ 0.50	0.50	×	○	×	314	156
E2-08	电机铁芯饱和系数 2	E2-08 用来设定磁通为 75% 时的铁芯饱和系数。自学习时该值被自动设定。	E2-07 ~ 0.75	0.75	×	○	×	315	156

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码	
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量			
E2-09	电机的机械损失	以电机额定输出容量“W”为100%来设定电机的机械损失。 请在以下情况时调整。 • 由电机轴承引起的转矩损失较大时 • 风机和泵引起的转矩损失较大时 设定的机械损失将被进行转矩补偿。	0.0 ~ 10.0	0.0%	×	○	×	316	156	
E2-10	电机铁损	以 W (瓦特) 为单位设定电机铁损。	0 ~ 65535	<57>	○	×	×	317	157	
E2-11	电机额定容量	以 0.01kW 为单位设定电机额定容量。 自学习时该值被自动设定。(1HP = 0.746kW)	0.00 ~ 650.00	0.40kW <12>	S	S	×	318	157	
E2-12	电机铁芯饱和系数 3	设定磁通为 130% 时的铁芯饱和系数。 自学习时该值被自动设定。	1.30 ~ 5.00	1.30	×	○	×	328	157	
E3: 电机 2 的 V/f 特性 设定电机 2 的 V/f 特性时请使用 E3 参数。										
E3-01	电机 2 的控制模式选择	0: 无 PG V/f 控制 2: 无 PG 矢量控制 不能在第 2 电机中选择 PM 电机。 oL1 (电机过载) 的保护动作取决于 L1-01 的设定 (与第 1 电机通用)。	0、2	0	○	○	×	319	157	
E3-04	电机 2 的最高输出频率	如果要使 V/f 特性呈直线, 请将 E3-07 与 E3-09 设定为相同的值。此时, E3-08 的设定值被忽视。请务必如下设定 5 个频率。否则会发生 oPE10 (V/f 数据的设定不当)。 E3-09 ≤ E3-07 < E3-06 ≤ E3-11 ≤ E3-04 但如果设定为 E3-11 = 0, 则 E3-11 及 E3-12 变为无效, 不适用该条件。 	40.0 ~ 400.0	60.0Hz	○	○	×	31A	157	
E3-05 <24>	电机 2 的最大电压		0.0 ~ 255.0	200.0V	○	○	×	31B	157	
E3-06	电机 2 的基本频率		0.0 ~ E3-04	60.0Hz	○	○	×	31C	157	
E3-07	电机 2 的中间输出频率		0.0 ~ E3-04	3.0Hz <53>	○	○	×	31D	157	
E3-08 <24>	电机 2 的中间输出频率电压		0.0 ~ 255.0	16.0V <12> <53>	○	○	×	31E	157	
E3-09	电机 2 的最低输出频率		0.0 ~ E3-04	1.5Hz <53>	○	○	×	31F	157	
E3-10 <24>	电机 2 的最低输出频率电压		0.0 ~ 255.0	12.0V <12> <53>	○	○	×	320	157	
E3-11 <26>	电机 2 的中间输出频率 2		0.0 ~ E3-04	0.0Hz	○	○	×	345	157	
E3-12 <24> <52>	电机 2 的中间输出频率电压 2		0.0 ~ 255.0	0.0VAC <24>	○	○	×	346	157	
E3-13 <24> <27>	电机 2 的基本电压		0.0 ~ 255.0	0.0VAC <24>	○	S	×	347	157	
E4: 电机 2 的参数 运行电机 2 时, 电机的设定请使用 E4 参数。										
E4-01	电机 2 的额定电流		以 A (安培) 为单位设定电机的额定电流。 该设定值为电机保护、转矩限制、转矩控制的基准值。 自学习时该值被自动设定。	变频器额定电流的 10 ~ 200%	<57>	○	○	×	321	158
E4-02	电机 2 的额定滑差		以 Hz 为单位设定电机额定滑差。 该设定值即为滑差补偿的基准值。 执行旋转形自学习时该值被自动设定。	0.00 ~ 20.00	<57>	○	○	×	322	158
E4-03	电机 2 的空载电流	以 A (安培) 为单位设定电机的空载电流。 执行旋转形自学习时该值被自动设定。	0 ~ E4-01 <27>	<57>	○	○	×	323	158	
E4-04	电机 2 极数	设定电机的极数。 自学习时该值被自动设定。	2 ~ 48	4 极	○	○	×	324	158	
E4-05	电机 2 的线间电阻	以 Ω (欧姆) 为单位设定电机线间电阻。 自学习时该值被自动设定。	0.000 ~ 65.000 <37>	<57>	○	○	×	325	158	
E4-06	电机 2 的漏电感	E2-06 用电机额定电压的 % 来设定因电机漏电感而引起的电压降的量。 自学习时该值被自动设定。	0.0 ~ 40.0	<57>	○	○	×	326	158	
E4-07	电机 2 的铁芯饱和系数 1	设定磁通为 50% 时的铁芯饱和系数。 执行旋转形自学习时该值被自动设定。	0.00 ~ 0.50	0.50	×	○	×	343	158	
E4-08	电机 2 的铁芯饱和系数 2	E2-08 用来设定磁通为 75% 时的铁芯饱和系数。 执行旋转形自学习时该值被自动设定。	E4-07 ~ 0.75	0.75	×	○	×	344	158	
E4-09	电机 2 的机械损失	以电机额定输出容量 [W] 为 100% 来设定电机的机械损失。 (通常无需设定。) 请在以下情况时调整。 • 由电机轴承引起的转矩损失较大时 • 风机和泵引起的转矩损失较大时 设定的机械损失将被进行转矩补偿。	0.00 ~ 10.0	0.0%	×	○	×	33F	159	
E4-10	电机 2 的铁损	以 W (瓦特) 为单位设定电机铁损。	0 ~ 65535	<57>	○	×	×	340	159	
E4-11	电机 2 的电机额定容量	以 0.01kW 为单位设定电机额定容量。 自学习时该值被自动设定。	0.00 ~ 650.00	<12>	○	○	×	327	159	

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
E4-12	电机 2 的铁芯饱和系数 3	设定磁通为 130% 时的铁芯饱和系数。如果进行旋转形自学习, 将被自动设定。	1.30 ~ 5.00	1.30	×	○	×	342	159
E4-14 <22>	电机 2 的滑差补偿增益	相当于电机 1 的 C3-01 (滑差补偿增益)。详细内容请参照 C3-01。	0.0 ~ 2.5	0.0 <53>	○	○	×	341	159
E4-15	电机 2 的转矩补偿 (转矩提升) 增益	相当于电机 1 的 C4-01 (转矩补偿 (转矩提升) 增益)。详细内容请参照 C4-01。	0.0 ~ 2.50	1.00	○	○	×	341	159
E5: PM 电机的参数									
E5-01 <25>	电机代码的选择 (PM 用)	<p>设定对应所驱动电机的电机代码。根据该设定, 电机参数将被自动设定。</p> <p>(注) 当为特殊转速的电机及他厂电机时, 请务必设定 FFFF。当为其它设定时, 将根据设定的电机代码对输出频率进行限制。</p> <div style="text-align: center;"> <p>0 0 0 0</p> <p>├── 电机的电压等级与容量</p> <p>└──</p> <p>0: SPM 电机 (SMRA 系列)</p> <p>1: 递减转矩用 IPM 电机 (SSR1 系列)</p> <p>2: 1800min⁻¹ 系列</p> <p>3: 3600min⁻¹ 系列</p> <p>4: 1750min⁻¹ 系列</p> <p>5: 1450min⁻¹ 系列</p> <p>6: 1150min⁻¹ 系列</p> <p>F: 特殊旋转电机</p> </div> <p>一旦设定该参数后, 请尽量避免对其进行变更。否则电机参数将被初始化。</p>	0000 ~ FFFF	<12> <38>	×	×	S	329	159
E5-02 <25>	电机的额定容量 (PM 用)	以 0.01 (kW) 为单位设定电机容量。	0.10 ~ 18.50	<10>	×	×	S	32A	160
E5-03 <25>	电机的额定电流 (PM 用)	以 A (安培) 为单位设定电机的额定电流。	变频器额定电流的 10% ~ 200% <27>	<4>	×	×	S	32B	160
E5-04 <25>	电机的极数 (PM 用)	设定电机的极数。	2 ~ 48	<10>	×	×	S	32C	160
E5-05 <25>	电机的电枢电阻 (PM 用)	以 0.001Ω 为单位设定电机每相的电阻。一旦设定该参数后, 请尽量避免对其进行变更。	0.000 ~ 65.000	<10>	×	×	S	32D	160
E5-06 <25>	电机的 d 轴电感 (PM 用)	以 0.01mH 为单位设定电机的 d 轴电感。一旦设定该参数后, 请尽量避免对其进行变更。	0.00 ~ 300.00	<10>	×	×	S	32E	160
E5-07 <25>	电机的 q 轴电感 (PM 用)	以 0.01mH 为单位设定电机的 q 轴电感。一旦设定该参数后, 请尽量避免对其进行变更。	0.00 ~ 600.00	<10>	×	×	S	32F	160
E5-09 <25>	电机的感应电压参数 1 (PM 用)	以 0.1mV (rad/s) [电气角度] 为单位设定电机每相感应电压的波高值。驱动递减转矩用 IPM 电机 (SSR1 系列) 时请进行该设定。进行该设定时, 请设定为 E5-24 = 0。当 E5-09 和 E5-24 均为 0, 或均不为 0 时, 将出现警告显示 (oPE08)。但当 E5-03 (电机的额定电流) 被设定为 0 时, 即使将 E5-09 和 E5-24 设定为 0, 也不会出现警告显示。	0.0 ~ 2000.0	<10>	×	×	S	331	161
E5-24 <25>	电机的感应电压参数 2 (PM 用)	以 0.1mV / (min ⁻¹) [机械角度] 为单位设定电机线间电压的有效值。驱动 SPM 电机 (SMRA 系列) 时请进行该设定。进行该设定时, 请设定为 E5-24 = 0。当 E5-09 和 E5-24 均为 0, 或均不为 0 时, 将出现警告显示 (oPE08)。但当 E5-03 (电机的额定电流) 被设定为 0 时, 即使将 E5-09 和 E5-24 设定为 0, 也不会出现警告显示。	<79>	<10>	×	×	S	353	161
E5-39 <89>	电流检出的延迟时间	通常无需变更。设定 d 轴以及 q 轴中, 电流反馈演算时电流检出的延迟时间。	-1000 ~ 1000	0μs	○	○	○	5E2	161

- <2> 如果变更 A1-02 (控制模式的选择), 出厂设定值也将随之变化。表中为无 PG V/f 控制的出厂设定。
- <4> 如果变更 A1-06 (用途选择), 出厂设定值也将随之变化。当 A1-06 = 0 (通用) 时为 0。A1-06 ≠ 0 (根据用途进行的设定) 时为 1。
- <10> 出厂设定根据 E5-01 (电机代码的选择 (PM 用)) 的设定而异。
- <12> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。
- <14> 出厂设定根据 o2-09 (初始化模式) 的设定而异。
- <21> 设定上限值根据 E4-01 (电机 2 的额定电流) 的设定而异。
- <22> 运行中可变更设定。

- <24> 为 200V 级变频器的值。400V 级时，为该值的 2 倍。
- <25> 不能通过初始化 (A1-03 = 1110/2220/3330) 将参数复位至出厂设定。
- <26> E1-11 (中间输出频率 2)、E1-12 (中间输出频率电压 2) 的设定值为 0.0 时，设定内容被忽视。
- <27> 用以下单位显示。详细内容请参照“变频器型号的查阅方法”(22 页)。
 - CIMR-V□BA0001 ~ BA0018、CIMR-V□2A0001 ~ 2A0040、CIMR-V□4A0001 ~ 4A0023: 以 0.01A 为单位
 - CIMR-V□2A0056、CIMR-V□2A0069、CIMR-V□4A0031、CIMR-V□4A0038: 以 0.1A 为单位
- <37> 电机容量在 V□BA0002、V□2A0002、V□4A0001 以下的变频器的设定范围为 0.00 ~ 130.00。
- <38> Yaskawa SPM 电机 (SMRA 系列) 的出厂设定为 1800min⁻¹。
- <52> E3-11 (电机 2 的中间输出频率 2)、E3-12 (电机 2 的中间输出频率电压 2) 的设定值为 0.0 时，设定内容被忽视。
- <53> 如果变更 E3-01 (电机 2 的控制模式选择)，出厂设定值也将随之变化。表中为无 PG V/f 控制的出厂设定。
- <57> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 及 C6-01 (ND/HD 选择) 的设定而异。
- <67> 设定电机参数时，请设定为 E2-01 (电机额定电流) E2-03 (电机空载电流)。
 - 为了避免因 E2-01 < E2-03 而发生 oPE02 (参数设定故障)，请先设定 E2-03，然后再设定 E2-01。
- <79> 设定范围因变频器的软件版本而异。
 - 1018 或更高版本: 0.0 ~ 6000.0mV/ (min⁻¹)
 - 1017 或更低版本: 0.0 ~ 2000.0mV/ (min⁻¹)
- <89> 仅适用于软件版本为 1022 或更高版本的变频器。

◆ F: 选购件

在选购卡参数 (F 参数) 中，设定变频器选购卡的相关参数。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
F1: PG 速度控制时的故障检出 设定 PG 速度控制时的故障检出时请使用 F1 参数。 当设定为 A1-02 = 0 (无 PG V/f 控制模式) 且 H6-01 = 3 (简易带 PG V/f 模式) 时 F1 参数有效。									
F1-02	PG 断线检出 (PGo) 时的动作选择	设定 PG 断线检出 (PGo) 时的停止方法。 (请参照 F1-14) 0: 减速停止 (按当时有效的减速时间停止) 1: 自由运行停止 2: 紧急停止 (按紧急停止时间 C1-09 停止) 3: 继续运行	0 ~ 3	1	○	×	×	381	162
F1-03	发生过速 (oS) 时的动作选择	设定发生过速 (oS) 时的停止方法。 (请参照 F1-08、F1-09) 0: 减速停止 (按当时有效的减速时间停止) 1: 自由运行停止 2: 紧急停止 (按紧急停止时间 C1-09 停止) 3: 继续运行	0 ~ 3	1	○	×	×	382	162
F1-04	速度偏差过大 (dEv) 时的动作选择	设定速度偏差过大 (dEv) 检出时的停止方法。 (请参照 F1-10、F1-11) 0: 减速停止 (按当时有效的减速时间停止) 1: 自由运行停止 2: 紧急停止 (按紧急停止时间 C1-09 停止) 3: 继续运行 (显示 dEv, 继续运行)	0 ~ 3	3	○	×	×	383	162
F1-08	过速 (oS) 检出值	设定过速 (oS) 的检出方法。 F1-08 的设定值 (以最高输出频率为 100% 设定) 以上的频率持续时间超过 F1-09 (检出时间 [秒]) 时，将检出过速。	0 ~ 120	115%	○	×	×	387	162
F1-09	过速 (oS) 检出时间	设定过速 (oS) 的检出方法。 F1-08 的设定值 (以最高输出频率为 100% 设定) 以上的频率持续时间超过 F1-09 (检出时间 [秒]) 时，将检出过速。	0.0 ~ 2.0	1.0s	○	×	×	388	162
F1-10	速度偏差过大 (dEv) 检出值	设定速度偏差过大 (dEv) 的检出方法。 F1-10 的设定值 (以最高输出频率为 100% 设定) 以上的速度偏差持续时间超过 F1-11 (检出时间 [秒]) 时，将检出过速偏差过大。 速度偏差是指电机的实际速度与指令速度的差。	0 ~ 50	10%	○	×	×	389	162
F1-11	速度偏差过大 (dEv) 检出时间	设定速度偏差过大 (dEv) 的检出方法。 F1-10 的设定值 (以最高输出频率为 100% 设定) 以上的速度偏差持续时间超过 F1-11 (检出时间 [秒]) 时，将检出过速偏差过大。 速度偏差是指电机的实际速度与指令速度的差。	0.0 ~ 10.0	0.5s	○	×	×	38A	162
F1-14	PG 断线检出时间	设定 PG 断线的检出时间	0.0 ~ 10.0	2.0s	○	×	×	38D	162
F6/F7: 通信选购件 将通信选购件程序编入变频器时请使用 F6 参数。									
F6-01	通信故障检出时的动作选择	设定通信故障 (bUS) 检出时的停止方法。 0: 停止减速 (按减速时间 C1-02 停止减速) 1: 自由运行停止 2: 紧急停止 (按紧急停止时间 C1-09 减速停止) 3: 继续运行	0 ~ 3	1	○	○	○	3A2	163
F6-02	外部故障 (EF0) 的检出条件	设定来自通信选购件的外部故障的检出条件。 0: 常时检出 1: 运行中检出	0 ~ 1	0	○	○	○	3A3	163
F6-03	外部故障 (EF0) 检出时的动作选择	设定检出自通信选购件的外部故障后的动作。 0: 停止减速 (按减速时间 C1-02 停止减速) 1: 自由运行停止 2: 紧急停止 (按紧急停止时间 C1-09 减速停止) 3: 继续运行	0 ~ 3	1	○	○	○	3A4	163

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
F6-04	通信故障检出延迟时间	设定发生通信故障时的故障检出延迟时间。	0.0 ~ 5.0	2.0s	○	○	○	3A5	-
F6-07 <66>	NetRef/ComRef 选择功能	0: 多段速指令无效 1: 多段速指令有效	0, 1	0	○	○	○	3A8	163
F6-08 <25> <66>	通信参数复位	0: F6-□□/□□ 不通过 A1-02 被初始化。 1: F6-□□/□□ 通过 A1-02 被初始化。	0, 1	0	○	○	○	36A	163
F6-10	CC-Link Node 地址	设定 CC-Link 选购件的 Node 地址。	0 ~ 64	0	○	○	○	3B6	-
F6-11	CC-Link 通信速度	0: 156kbps 1: 625kbps 2: 2.5Mbps 3: 5Mbps 4: 10Mbps	0 ~ 4	0	○	○	○	3B7	-
F6-14	通信故障的自动 复位	设定是否自动复位通信故障。 0: 无效 1: 有效	0, 1	0	○	○	○	3BB	-
F6-20 <94>	MECHATROLINK 站地址	设定安装 MECHATROLINK-II 选购卡后的站地址。	20H ~ 3FH <95>	21	○	○	○	36B	-
F6-21 <94>	MECHATROLINK 数据帧长度	MECHATROLINK-II 0: 32 byte 模式 1: 17 byte 模式 MECHATROLINK-III 0: 64 byte 模式 1: 32 byte 模式	0, 1	0	○	○	○	36C	-
F6-22 <94>	MECHATROLINK 链接速度	0: 10Mbps 1: 4Mbps (注) 仅在进行 MECHATROLINK-II 通信时可以设定。	0, 1	0	○	○	○	36D	-
F6-23 <94>	MECHATROLINK 监视选择 (E)	进行 MECHATROLINK 监视 (E) 的设定。	0 ~ FFFFH	0	○	○	○	36E	-
F6-24 <94>	MECHATROLINK 监视选择 (F)	进行 MECHATROLINK 监视 (F) 的设定。	0 ~ FFFFH	0	○	○	○	36F	-
F6-25 <94>	MECHATROLINK 监视装置故障选择	0: 减速停止 (按 C1-02 的减速时间减速停止) 1: 自由运行停止 2: 紧急停止 (按 C1-09 的紧急停止时间减速停止) 3: 继续运行	0 ~ 3	1	○	○	○	3C9	-
F6-26 <94>	MECHATROLINK bus 故障检出次数	设定 MECHATROLINK 通信选购卡检出 bus 故障的次数。	2 ~ 10	2	○	○	○	3CA	-
F6-30	PROFIBUS Node 地址	设定 PROFIBUS 选购件的 Node 地址。	0 ~ 125	0	○	○	○	3CB	-
F6-31	PROFIBUS Clear Mode 选择	选择接收 Clear Mode 后的动作。 0: 清除 1: 保持上一次的值	0, 1	0	○	○	○	3CC	-
F6-32	PROFIBUS Map 选择	0: PPO Type 1: Conventional	0, 1	0	○	○	○	3CD	-
F6-35	CANopen Node 地址	设定 CANopen 选购件的 Node 地址。	<71>	0	○	○	○	3D0	-
F6-36	CANopen 通信速度	0: 自动调整 1: 10kbps 2: 20kbps 3: 50kbps 4: 125kbps 5: 250kbps 6: 500kbps 7: 800kbps 8: 1Mbps	0 ~ 8	0	○	○	○	3D1	-
F6-50 <58>	DeviceNet MAC ID	设定 DeviceNet 的 MAC ID。	0 ~ 64 <63>	<14> <63>	○	○	○	3C1	-
F6-51 <58>	DeviceNet 通信速度	0: 125kbps 1: 250kbps 2: 500kbps 3: 从网络上设定 4: 自动检出	0 ~ 4 <64>	<14> <65>	○	○	○	3C2	-
F6-52 <58>	DeviceNet PCA 设定	设定从 DeviceNet 主站传输至变频器的数据格式。	0 ~ 255	21	○	○	○	3C3	-
F6-53 <58>	DeviceNet PPA 设定	设定从变频器传输至 DeviceNet 主站的数据格式。	0 ~ 255	71	○	○	○	3C4	-
F6-54 <58>	DeviceNet Idle 模式时的故障检出	设定是否用 Idle 模式检出故障。<72> 0: 停止 1: 无效	0, 1	0	○	○	○	3C5	-
F6-55 <82>	DeviceNet 通信速度保存值	这是将 F6-51 (DeviceNet 通信速度) 设定为 3 (从网络上设定) 时, 通过 LED 操作器来确认从上位装置侧设定的通信速度如何的参数。是监视专用的参数。 0: 125kbps 1: 250kbps 2: 500kbps	0 ~ 2 (读取 专用)	-	○	○	○	3C6	-
F6-56 <59>	DeviceNet 速度比例	设定 DeviceNet 的速度比例。	-15 ~ 15	0	○	○	○	3D7	-

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
F6-57 <59>	DeviceNet 电流比例	设定 DeviceNet 的电流比例。	-15 ~ 15	0	○	○	○	3D8	-
F6-58 <59>	DeviceNet 转矩比例	设定 DeviceNet 的转矩比例。	-15 ~ 15	0	○	○	○	3D9	-
F6-59 <59>	DeviceNet 电能比例	设定 DeviceNet 的电能比例。	-15 ~ 15	0	○	○	○	3DA	-
F6-60 <59>	DeviceNet 电压比例	设定 DeviceNet 的电压比例。	-15 ~ 15	0	○	○	○	3DB	-
F6-61 <59>	DeviceNet 时间比例	设定 DeviceNet 的时间比例。	-15 ~ 15	0	○	○	○	3DC	-
F6-62 <59>	DeviceNet heartbeat	设定 DeviceNet 的 heartbeat。	0 ~ 10	0	○	○	○	3DD	-
F6-63	从 DeviceNet 网络上设定的 MAC ID	这是将 F6-51 (DeviceNet 通信速度) 设定为 3 (从网络上设定) 时, 通过 LED 操作器来确认从上位装置侧设定的 MAC ID 如何的参数。是监视专用的参数。	0 ~ 63 (读取专用)	-	○	○	○	3DE	-

- <14> 出厂设定根据 o2-09 (初始化模式) 的设定而异。
- <25> 不能通过初始化 (A1-03 = 1110/2220/3330) 将参数复位至出厂设定。
- <58> 适用于软件版本为 1011 以后的变频器。F6-50 ~ F6-54 的参数编号在旧软件中为 F6-20 ~ F6-24。
- <59> 适用于软件版本为 1011 以后的变频器。
- <60> 为软件版本 1011 或以上的变频器出厂设定。
- <63> 软件版本为 1011 时, 设定范围为 0 ~ 63, 出厂设定为 63。
- <64> 软件版本为 1011 时, 设定范围为 0 ~ 2。
- <65> 软件版本为 1012 以后时, 出厂设定为 3。
- <66> 适用于软件版本为 1014 或更高版本的变频器。
- <71> 设定范围因变频器的软件版本而异。
1016 或更高版本: 0 ~ 126
1015 或更低版本: 0 ~ 127
- <72> 软件版本为 1015 或更低版本的变频器时, 设定内容有下列不同之处, 敬请注意。
0: 无效
1: 有效
- <82> 适用于软件版本为 1012 或更高版本的变频器。
- <94> 仅适用于软件版本在 1023 或更高版本的变频器。
- <95> MECHATROLINK-II 与 MECHATROLINK-III 的设定范围有如下区别:
MECHATROLINK-II: 20H ~ 3FH
MECHATROLINK-III: 03H ~ EFH

◆ H: 端子功能选择

端子功能选择 (H 参数) 可设定外部端子的功能。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
H1: 多功能接点输入 将功能分配给多功能接点输入端子时请使用 H1 参数 端子未被使用或作为直通模式使用时, 请设定 F。									
H1-01	端子 S1 的功能选择	选择多功能接点输入端子 S1 ~ S7 的功能。 设定值请参照 323 ~ 325 页。	1 ~ 9F <40>	40 (F)	○	○	○	438	81 165
H1-02	端子 S2 的功能选择			41 (F)	○	○	○	439	81 165
H1-03	端子 S3 的功能选择		24	○	○	○	400	81 165	
H1-04	端子 S4 的功能选择		14	○	○	○	401	81 165	
H1-05	端子 S5 的功能选择		0 ~ 9F <40>	3 (0) <18>	○	○	○	402	81 165
H1-06	端子 S6 的功能选择			4 (3) <18>	○	○	○	403	81 165
H1-07	端子 S7 的功能选择			6 (4) <18>	○	○	○	404	81 165

- <18> 出厂设定的 () 内的数字表示用 3 线制顺控初始化 (A1-03 = 3330) 时的值。
- <40> 可设定的功能根据选择的控制模式而异。

H1 多功能接点输入的详情									
H1-□□ 的设定值	功能	内容	控制模式			参考页码			
			无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量				
0	3 线制顺控	闭: 选择 3 线制顺控下的正转 / 反转指令。 S1、S2 端子分别被自动分配到运行指令 (RUN) 和停止指令 (STOP) 中。	○	○	○	166			
1	LOCAL/REMOTE 选择	根据端子的开、闭动作, 运行指令在 LOCAL/REMOTE 之间进行切换。 开: REMOTE (根据参数进行设定) 闭: LOCAL (来自 LED 操作器的运行指令)	○	○	○	166			
2	指令权的切换指令	开: 频率指令选择 1 (b1-01)、运行指令选择 1 (b1-02) 闭: 频率指令选择 1 (b1-15)、运行指令选择 1 (b1-16)	○	○	○	166			

参数一览表

B

B.3 参数一览表

H1 多功能接点输入的详情						
H1-□□的 设定值	功能	内容	控制模式			参考 页码
			无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量	
3	多段速指令 1	将 H3-09 (频率指令 (电流) 端子 A2 信号电平选择) 设定为 0 (0 ~ +10V: 辅助频率指令) 时, 与“主速/辅助速度切换”兼用。	○	○	○	166
4	多段速指令 2	根据多段速指令 1 ~ 4 的 4 个接点的不同组合, 可选择设定在 d1-01 ~ d1-16 (频率指令) 中的值。	○	○	○	166
5	多段速指令 3		○	○	○	166
6	点动 (JOG) 频率指令选择	开: 输入选择的频率指令。 闭: 输入通过 d1-17 (点动频率指令) 设定的频率指令。(优先于多段速指令。)	○	○	○	167
7	加减速时间选择 1	根据加减速时间选择 1, 可进行 C1-01 ~ -04 的切换。另外, 根据与加减速时间选择 2 (H1-□□ = 1A) 的组合, 还可切换到 C1-05 ~ 08。	○	○	○	167
8	基极封锁指令 (常开接点)	开: 一般运行 闭: 输出侧晶体管强制切断 (基极封锁)	○	○	○	167
9	基极封锁指令 (常闭接点)	开: 输出侧晶体管强制切断 (基极封锁) 闭: 一般运行	○	○	○	167
A	保持加减速停止	闭: 暂时停止加减速, 保持当前的输出频率继续运行。	○	○	○	167
B	变频器过热预警 (oH2)	闭: 检出 oH2 (变频器过热预警) (轻故障)。	○	○	○	167
C	多功能模拟量输入选择	设定内容因变频器的软件版本而异。 1016 或更高版本: 开: 通过 H3-14 选择的模拟量输入端子无效 闭: 通过 H3-14 选择的模拟量输入端子有效 1015 或更低版本: 开: A1/A2 端子 (多功能模拟量输入) 无效 闭: A1/A2 端子 (多功能模拟量输入) 有效	○	○	○	167
F	预约范围 / 直通模式	端子未被使用或作为直通模式使用时, 请进行该设定。 直通模式作为与变频器通信而连接的上位控制器的接点输入而发挥作用。	○	○	○	167
10	UP 指令	开: 维持频率指令 闭: 频率指令加减	○	○	○	168
11	DOWN 指令	请务必成对设定 UP 指令和 DOWN 指令。	○	○	○	168
12	FJOG 指令	闭: 为 d1-17 (点动频率指令) 的频率指令值, 进行正转运行。	○	○	○	169
13	RJOG 指令	闭: 为 d1-17 (点动频率指令) 的频率指令值, 进行反转运行。	○	○	○	169
14	故障复位	闭: 在信号上升沿使故障显示复位 (在保持故障显示、故障接点输出的状态下, 不能重新开始运行。这是为了将故障显示、故障接点输出恢复到正常状态的信号。)	○	○	○	169
15	紧急停止 (常开接点)	闭: 按 C1-09 (紧急停止时间) 减速停止 即使解除紧急停止, 如果不将运行指令 OFF 一次, 则无法重新开始运行。	○	○	○	169
16	电机切换指令 (电机 2 选择)	开: 电机 1 选择 (E1-□□, E2-□□) 闭: 电机 2 选择 (E3-□□, E4-□□) 注意: SPM 电机不能作为第 2 电机进行选择。	○	○	○	169
17	紧急停止 (常闭接点)	闭: 按 C1-09 (紧急停止时间) 减速停止 即使解除紧急停止, 如果不将运行指令 OFF 一次, 则无法重新开始运行。	○	○	○	169
18	定时功能输入	请通过 b4-01 (定时功能 ON 侧延迟时间) 与 b4-02 (定时功能 OFF 侧延迟时间) 来设定功能。 请务必与多功能接点输出定时功能输出 (H2-□□ = 12) 配合使用。	○	○	○	170
19	PID 控制取消	闭: PID 控制无效	○	○	○	170
1A	加减速时间选择 2	根据与加减速时间选择 1 (H1-□□ = 7) 的组合, 可进行 C1-05 ~ 08 (加减速时间) 的切换。	○	○	○	170
1B	参数写入许可	开: 禁止写入 U1-01 (频率监视) 以外的所有参数。 闭: 可写入所有的参数	○	○	○	170
1E	模拟量频率指令取样 / 保持	闭: 对模拟量频率指令进行取样, 保持此时的模拟量频率继续运行。	○	○	○	170
20 ~ 2F	外部故障	20: 常开接点, 常时检出, 减速停止 21: 常闭接点, 常时检出, 减速停止 22: 常开接点, 运行中检出, 减速停止 23: 常闭接点, 运行中检出, 减速停止 24: 常开接点, 常时检出, 自由运行停止 25: 常闭接点, 常时检出, 自由运行停止 26: 常开接点, 运行中检出, 自由运行停止 27: 常闭接点, 运行中检出, 自由运行停止 28: 常开接点, 常时检出, 紧急停止 29: 常闭接点, 常时检出, 紧急停止 2A: 常开接点, 运行中检出, 紧急停止 2B: 常闭接点, 运行中检出, 紧急停止 2C: 常开接点, 常时检出, 仅发出警报 2D: 常闭接点, 常时检出, 仅发出警报 2E: 常开接点, 运行中检出, 仅发出警报 2F: 常闭接点, 运行中检出, 仅发出警报	○	○	○	171
30	PID 积分复位	闭: PID 控制积分复位 (PID 控制中, 停止指令输入时或停止中时被复位)	○	○	○	171
31	PID 积分保持	闭: 将 PID 控制积分保持在当前水平。	○	○	○	171
32	多段速指令 4	根据多段速指令 1 ~ 4 的 4 个接点的不同组合, 可选择设定在 d1-01 ~ d1-16 (频率指令) 中的值。	○	○	○	171
34	PID 开 / 关 (软起动的开、关)	闭: 忽视 b5-17 (PID 指令用加减速时间) 的设定值	○	○	○	171
35	PID 输入特性切换	闭: PID 输入信号的极性反转	○	○	○	171

H1 多功能接点输入的详情						
H1-□□的 设定值	功能	内容	控制模式			参考 页码
			无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量	
40	正转运行指令 (2 线制顺控)	开: 运行停止 闭: 正转运行 (注) 不能与设定值“42、43”同时使用。	○	○	○	171
41	反转运行指令 (2 线制顺控)	开: 运行停止 闭: 反转运行 (注) 不能与设定值“42、43”同时使用。	○	○	○	171
42	运行指令 (2 线制顺控 2)	开: 停止 闭: 运行 (注) 不能与设定值“40、41”同时使用。	○	○	○	172
43	正转 / 反转指令 2 (2 线制顺控 2)	开: 正转 闭: 反转 (注) 1. 这是为了选择旋转方向的信号。仅将该信号 ON / OFF, 不能运行。 2. 不能与设定值“40、41”同时使用。	○	○	○	172
44	偏置频率 1 叠算	闭: 将 d7-01 (偏置频率 1) 叠算到频率指令中	○	○	○	172
45	偏置频率 2 叠算	闭: 将 d7-02 (偏置频率 2) 叠算到频率指令中	○	○	○	172
46	偏置频率 3 叠算	闭: 将 d7-03 (偏置频率 3) 叠算到频率指令中	○	○	○	172
47 <73>	Node Setup	闭: 设定 CANopen 的 Node 地址。 (注) 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。	○	○	○	172
60	直流制动指令	闭: 使用通过 b2-02 (直流制动电流) 设定的值	○	○	×	172
61	外部搜索指令 1	闭: 运行指令中, 变频器从 E1-04 (最高输出频率) 开始速度搜索。b3-01 (启动时速度搜索选择) 为 0 (无效) 时执行速度搜索。	○	○	○	172
62	外部搜索指令 2	闭: 运行指令中, 变频器从频率指令开始速度搜索。b3-01 (启动时速度搜索选择) 为 0 (无效) 时执行速度搜索。	○	○	○	172
65	KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 1 (常闭接点)	开: KEB 补偿有效 闭: 一般运行	○	○	○	172
66	KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 1 (常开接点)	开: 一般运行 闭: KEB 补偿有效	○	○	○	172
67	通信测试模式	使用 MEMOBUS 通信 RS-485/422 接口测试 通信测试结果良好时显示“PASS”	○	○	○	172
68	高滑差制动 (HSB)	闭: 不管运行指令的状态如何, 使用高滑差制动使变频器停止	○	×	×	172
6A	Drive Enable	开: 对变频器发出的运行指令无效。如果在运行中, 则根据 b1-03 (停止方法选择) 的设定而停止。 闭: 允许通过变频器的运行指令。	○	○	○	173
75	UP2 指令	开: 维持频率指令。 闭: 增减频率指令。	○	○	○	173
76	DOWN2 指令	请务必成对设定 UP2 指令和 DOWN2 指令。另外, 请将 b1-01 (频率指令选择 1) 设定为 0 (LED 操作器)。	○	○	○	173
7A	KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 2 (常闭接点)	开: KEB 指令 2 有效。 闭: 一般运行	○	○	○	174
7B	KEB (瞬时停电时减速运行) 指令 2 (常开接点)	开: 一般运行 闭: KEB 指令 2 有效	○	○	○	174
7C	短路制动指令 (常开接点)	仅在 PM 用无 PG 矢量控制模式时可进行设定。 开: 一般运行 闭: 短路制动	×	×	○	174
7D	短路制动指令 (常闭接点)	开: 短路制动 闭: 一般运行	×	×	○	174
7E	检出旋转方向 (简易带 PG V/f 控制模式用)	旋转方向的检出 (简易带 PG V/f 模式用)	○	×	×	174
90 ~ 96	DriveWorksEZ 数字式输入 1 ~ 7	DriveWorksEZ 数字式输入预约范围	○	○	○	174
9F	DriveWorksEZ 功能无效输入	开: 有效 闭: 无效	○	○	○	174

<73> 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
H2: 多功能接点输出 将功能分配给多功能接点输出端子时请使用 H2 参数。									
H2-01	端子 MA、MB、MC 的功能选择 (接点)	选择多功能接点输出端子 MA、MB、MC、P1、P2 的功能。 设定值请参照 326 ~ 327 页。	0 ~ 192 <40>	E	○	○	○	40B	174
H2-02	端子 P1 的功能选择 (光电耦合器)			0	○	○	○	40C	174
H2-03	端子 P2 的功能选择 (光电耦合器)			2	○	○	○	40D	174

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
H2-06	累计电能脉冲 输出单位选择	设定在 H2-01 ~ H2-03 中选择了 39 (累计电能脉冲输出) 时的多功能接点输出的输出单位。 以所选择的单位在 200ms 期间使多功能输出 ON。 0: 0.1 以 100kWh 为单位 1: 1 以 100kWh 为单位 2: 10 以 100kWh 为单位 3: 100 以 100kWh 为单位 4: 1000 以 1000kWh 为单位	0 ~ 4	0	○	○	○	437	182

<40> 可设定的功能根据选择的控制模式而异。

H2 多功能接点输出的详情						
H2-□□ 的 设定值	功能	内容	控制模式			参考 页码
			无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量	
0	运行中	闭: 正在输入运行指令或变频器正在输出电压时输出。	○	○	○	175
1	零速	闭: 输出频率为 0 时输出。	○	○	○	175
2	频率 (速度) 一致 1	闭: 输出频率等于“频率指令 ± L4-02 (频率检出幅度)”时输出。	○	○	○	175
3	任意频率 (速度) 一致 1	闭: 输出频率和频率指令等于“L4-01 ± L4-02 的迟滞”时输出。	○	○	○	176
4	频率 (FOUT) 检出 1	闭: 输出频率等于或小于“L4-01 + L4-02 设定的迟滞”时输出。	○	○	○	176
5	频率 (FOUT) 检出 2	闭: 输出频率等于或大于“L4-01 + L4-02 设定的迟滞”时输出。	○	○	○	177
6	变频器运行准备完毕 (READY)	闭: 准备完毕 输入变频器的电源后, 为无故障状态且为驱动模式时输出。	○	○	○	177
7	主回路欠电压 (Uv) 检出中 (常开接点)	闭: 主回路直流电压下降到 L2-05 (主回路欠电压 (Uv) 检出值) 的设定值以下 时输出。	○	○	○	177
8	基极封锁中 (常开接点)	闭: 基极封锁中 (变频器不输出电压) 时输出。	○	○	○	177
9	频率指令选择状态	开: 选择了 b1-01 或 b1-15 设定的外部指令 1 或 2 的频率指令。 闭: 从操作器发出频率指令时输出。	○	○	○	177
A	运行指令状态	开: 选择了 b1-02 或 b1-16 设定的外部指令 1 或 2 的运行指令。 闭: 从操作器发出运行指令时输出。	○	○	○	177
B	过转矩 / 转矩不足检出 1 (常开接点)	闭: 过转矩 / 转矩不足检出 输出电流 / 转矩超过 L6-02 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的转矩值的 状态持续了 L6-03 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 设定的时间时输出。	○	○	○	178
C	频率指令丧失中	闭: 变频器检出模拟量频率指令丧失的频率指令在 0.4 秒降低 90% 时, 则被视为丧失。 仅在将 L4-05 (频率指令丧失时的动作选择) 设定为 1 时输出。	○	○	○	178
D	安装型制动电阻不良	闭: 制动电阻器或制动晶体管过热或发生了故障时输出。 L8-01 (安装型制动电阻器的保护 (ERF 型) 设定为 1 时有效。	○	○	○	178
E	故障	闭: 变频器检出故障时输出。 发生了 LED 操作器通信故障以外的故障时输出。	○	○	○	178
F	预约范围 / 直通模式	端子未被使用或作为直通模式使用时, 请进行该设定。	○	○	○	178
10	轻故障	闭: 变频器发生了轻微故障时输出。 例: IGBT 超过了维护时期的 90%	○	○	○	178
11	故障复位中	闭: 变频器接收到来自多功能接点输入端子或串行通信的复位指令时, 或在按下操作器上的 RESET 键后输出。	○	○	○	178
12	定时功能输出	请通过 b4-01 (定时功能 ON 侧延迟时间) 与 b4-02 (定时功能 OFF 侧延迟时间) 来设定功能。 请务必与多功能接点输出定时功能输入 (H1-□□ = 18) 配合使用。	○	○	○	178
13	频率 (速度) 一致 2	闭: 输出频率等于“频率指令 ± L4-04 (频率检出幅度)”时输出。	○	○	○	178
14	任意频率 (速度) 一致 2	闭: 输出频率等于“L4-03 ± L4-04 的迟滞”时输出。	○	○	○	179
15	频率 (FOUT) 检出 3	闭: 输出频率等于或小于“L4-03 ± L4-04 设定的迟滞”时输出。	○	○	○	179
16	频率 (FOUT) 检出 4	闭: 输出频率等于或大于“L4-03 ± L4-04 设定的迟滞”时输出。	○	○	○	179
17	过转矩 / 转矩不足检出 1 (常闭接点)	开: 输出电流 / 转矩超过 L6-02 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的转矩值的 状态持续了 L6-03 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 的时间时输出。	○	○	○	178
18	过转矩 / 转矩不足检出 2 (常开接点)	闭: 输出电流 / 转矩超过 L6-05 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的转矩值的 状态持续了 L6-06 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 的时间时输出。	○	○	○	178
19	过转矩 / 转矩不足检出 2 (常闭接点)	开: 输出电流 / 转矩超过 L6-05 (过转矩 / 转矩不足检出值 1) 设定的转矩值的 状态持续了 L6-06 (过转矩 / 转矩不足检出时间 1) 的时间时输出。	○	○	○	178
1A	反转中	闭: 变频器在向反转方向运行时输出。	○	○	○	180
1B	基极封锁中 2 (常闭接点)	开: 基极封锁中 (变频器不输出电压。) 时输出。	○	○	○	180
1C	电机选择 (第 2 电机选择中)	闭: 根据多功能接点输入“电机 2 选择 (H1-□□ = 16)”, 选择了第 2 电机时输出。	○	○	×	180
1E	故障重试中	闭: 故障重试中时输出。 根据 L5-01 ~ 05 来设定故障重试的内容。	○	○	○	180
1F	电机过载 oL1 (含 oH3) 预警	闭: 超过了电机过载检出值的 90% 时输出。	○	○	○	180
20	散热片过热预警 (oH 预警)	闭: 散热片的温度超过了 L8-02 (散热片过热 (oH) 预警检出值) 的设定值时输出。	○	○	○	180

H2 多功能接点输出的详情						
H2-□□ 的设定值	功能	内容	控制模式			参考页码
			无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 的矢量	
22	机械老化检出 (常开接点)	闭: 检出机械老化时输出。	○	○	○	181
2F <73>	维护时期	闭: 到了冷却风扇、电解电容、IGBT、冲击电流防止继电器的维护时期时输出。	○	○	○	181
30	转矩极限 (电流限制) 中	闭: 转矩极限中	×	○	×	181
37	频率输出中	闭: 变频器输出频率。 开: 变频器不输出频率 (停止中、基极封锁中、直流制动中 (初始励磁中) 或运行停止中的任一项时输出)。	○	○	○	181
38	Drive Enable 中	闭: 输入了多功能接点输入 H1-□□ = 6A (Drive Enable) (闭)	○	○	○	181
39	累计电能脉冲输出	输出单位通过 H2-06 来设定。根据 H2-06 选择的单位, 200ms 期间为 ON。	○	○	○	181
3C	运行模式	闭: LOCAL 开: REMOTE (注) 这是将设定值 9 和 A 合二为一的信号。	○	○	○	181
3D	速度搜索中	闭: 速度搜索中	○	○	○	181
3E	PID 反馈故障 (丧失中)	闭: PID 反馈故障 (丧失中) 脉冲或模拟量输入的 PID 反馈值在 b5-13 设定值以下的持续时间超过了 b5-14 的设定时间时输出。	○	○	○	181
3F	PID 反馈故障 (超过中)	闭: PID 反馈故障 (超过中) 脉冲或模拟量输入的 PID 反馈值在 b5-36 设定值以上的持续时间超过了 b5-37 的设定时间时输出。	○	○	○	181
4A	瞬时停电时减速运行 (KEB) 动作中	闭: KEB 动作中	○	○	○	181
4B	短路制动中	闭: 短路制动中	×	×	○	181
4C	紧急停止中	闭: 从端子或操作器输入了紧急停止时输出。	○	○	○	182
4D	oH 预警累计时间超时	闭: oH 预警累计时间超时	○	○	○	182
4E <73>	rr 中 (内置制动晶体管故障中)	闭: 内置于变频器的制动晶体管过热, 检出了故障时输出	○	○	○	182
4F <73>	rH 中 (安装型制动电阻器过热中)	闭: 制动电阻器为过热状态, 检出了故障时输出	○	○	○	182
90 ~ 92	DriveWorksEZ 数字式输出 1 ~ 3	为 DriveWorksEZ 数字式输出的预约范围。	○	○	○	182
100 ~ 192	0 ~ 92 的取反输出	反转输出多功能接点输出的功能。 通过 1□□ 的后 2 位选择取反输出功能。 (例) 108: “8 (基极封锁中)” 的取反输出 14A: “4A (KEB 动作中)” 的取反输出	○	○	○	182

<73> 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 的矢量		
H3: 多功能模拟量输入 设定多功能模拟量输入时请使用 H3 参数。									
H3-01	多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 信号电平选择	选择端子 A1 的输入信号电平。 0: 0 ~ +10V (有下限极限) 1: 0 ~ +10V (无下限值)	0、1	0	○	○	○	410	182
H3-02	多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 功能选择	向端子 A1 设定多功能模拟量输入的功能。 不使用端子或作为直通模式使用时, 请设定 “F”。	0 ~ 41 <40>	0	○	○	○	434	183
H3-03 <22>	多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 输入增益	以 10V 输入时为 100%, 以 % 为单位设定用 H3-02 选择的各功能的指令量。	-999.9 ~ 999.9	100.0%	○	○	○	411	183
H3-04 <22>	多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 输入偏置	以 0V 输入时为 100%, 以 % 为单位设定用 H3-02 选择的各功能的指令量。	-999.9 ~ 999.9	0.0%	○	○	○	412	183
H3-09	多功能模拟量输入 (电流 / 电压) 端子 A2 信号电平选择	选择端子 A2 的输入信号电平。 0: 0 ~ +10V (有下限极限) 1: 0 ~ +10V (无下限极限) 2: 4 ~ 20mA 3: 0 ~ 20mA	0 ~ 3	2	○	○	○	417	63 184
H3-10	多功能模拟量输入 (电流 / 电压) 端子 A2 功能选择	向端子 A2 设定多功能模拟量输入的功能。 不使用端子或作为直通模式使用时, 请设定 “F”。	0 ~ 31 <40>	0	○	○	○	418	185
H3-11 <22>	多功能模拟量输入 端子 A2 输入增益	以 10V (20mA) 输入时为 100%, 以 % 为单位设定用 H3-10 选择的各功能的指令量。	-999.9 ~ 999.9	100.0%	○	○	○	419	185
H3-12 <22>	多功能模拟量输入 端子 A2 输入偏置	以 0V (4mA) 输入时为 100%, 以 % 为单位设定用 H3-10 选择的各功能的指令量。	-999.9 ~ 999.9	0.0%	○	○	○	41A	185
H3-13	模拟量输入的滤波时间常数	设定端子 A1、A2 的一次延迟滤波时间常数。对去除干扰等较为有效。	0.00 ~ 2.00	0.03s	○	○	○	41B	185

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
H3-14 <73>	模拟量输入端子 有效 / 无效选择	将 H1-□□ (多功能接点输入) 设定为 C (多功能模拟量输入选择) 时, 设定以下变为有效的多功能模拟量输入端子。 1: 仅端子 A1 有效 2: 仅端子 A2 有效 7: 全部有效	1、2、7	7	○	○	○	41C	187
H3-16 <73>	多功能模拟量输入 端子 A1 偏置	设定用于进行多功能模拟量输入的零调整的偏置量。向模拟量输入端子 A1 中输入 0V, 调节 H3-16 (端子 A1 偏置), 以使 U1-13 (端子 A1 输入电压) 的显示为 0.0%。	-500 ~ 500	0	○	○	○	440	187
H3-17 <73>	多功能模拟量输入 端子 A2 偏置	同样, 向模拟量输入端子 A2 中输入 0V, 调节 H3-17 (端子 A2 偏置), 以使 U1-14 (端子 A2 输入电压) 的显示为 0.0%。	-500 ~ 500	0	○	○	○	441	187

<22> 运行中可变更设定。
<40> 可设定的功能根据选择的控制模式而异。
<73> 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

H3 多功能功能选择 (H3-02、H3-10、H3-06) 的详情						
H3-□□ 的 设定值	功能	设定值为 100% 时的内容	控制模式			参考 页码
			无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量	
0	主速频率指令 (重复设定时叠算)	E1-04 (最高输出频率) 通过 H3-02 (端子 A1 功能选择)、H3-10 (端子 A2 功能选择) 可设定相同的值。	○	○	○	185
1	频率增益	10V = 100%	○	○	○	185
2	辅助频率指令	E1-04 (最高输出频率)	○	○	○	185
4	输出电压偏置	电压等级基准 (200V 或 400V)	○	×	×	186
7	过转矩 / 转矩不足检出值	电机额定转矩 (矢量控制模式时) 变频器额定电流 (V/f 控制模式时)	○	○	○	186
B	PID 反馈	10V = 100%	○	○	○	186
C	PID 目标值	10V = 100%	○	○	○	186
E	电机温度输入 (PTC 输入)	10V = 100.00% 参考: L1-03 (电机过热时的警报动作选择)、L1-04 (电机过热动作选择)	○	○	○	186
F	预约范围 (请在不使用端子 或作为直通模式使用时进行 设定。)	-	○	○	○	186
10	正侧转矩极限	电机额定转矩	×	○	×	186
11	负侧转矩极限	电机额定转矩	×	○	×	186
12	再生范围转矩极限	电机额定转矩	×	○	×	186
15	正 / 负两侧转矩极限	电机额定转矩	×	○	×	186
16	PID 差动反馈	10V = 100%	○	○	○	186
30/31	DriveWorksEZ 用模拟量输入 1/2	取决于 DriveWorksEZ 的模拟量输入设定	○	○	○	186
41 <73>	输出电压增益	10V = 100%	○	×	×	186

<73> 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
H4: 多功能模拟量输出 设定多功能模拟量输出时请使用 H4 参数。									
H4-01	多功能模拟量 输出 1 端子 AM 监视选择	设定从多功能模拟量输出 1 (端子 AM) 输出的监视项目的编号。 请设定参数 U□-□□ 的 □-□□ 部分。例如, 监视 U1-03 (输出电流) 时, 设定为 “103”。 不使用端子时, 或作为直通模式使用时, 请设定为 “000” 或 “031”。	000 ~ 999 <40>	102	○	○	○	41D	187
H4-02 <22>	多功能模拟量 输出 1 端子 AM 输出增益	设定多功能模拟量输出 1 (端子 AM) 的电压值增益。设定监视项目的 100% 的输出是 10V 的几倍。 但从端子输出的电压最高为 10V。(有仪表校正功能)	-999.9 ~ 999.9	100.0%	S	S	S	41E	187
H4-03 <22>	多功能模拟量 输出 1 端子 AM 偏置	设定多功能模拟量输出 1 (端子 AM) 的电压值偏置。以 10V 作为 100% 时, 附加偏置量为 0 ~ ± 999.9。 但从端子输出的电压最高为 10V。(有仪表校正功能)	-999.9 ~ 999.9	0.0%	○	○	○	41F	187
H5: MEMOBUS 通信 进行通过 MEMOBUS 通信使用变频器的设定时请使用 H5 参数。 MEMOBUS 通信的设定值, 在设定结束并再次接通变频器电源后有效。									
H5-01 <39>	从站地址	设定变频器的从站地址。 再次接通电源后有效。	0 ~ FFH	1F	○	○	○	425	366

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
H5-02	通信速度的选择	选择变频器的 MEMOBUS 通信的通信速度。再次接通电源后有效。 0: 1200bps 1: 2400bps 2: 4800bps 3: 9600bps 4: 19200bps 5: 38400bps 6: 57600bps 7: 76800bps 8: 115200bps	0 ~ 8	3	○	○	○	426	366
H5-03	通信校验的选择	选择 MEMOBUS 通信的校验。 再次接通电源后有效。 0: 校验无效 1: 偶数校验 2: 奇数校验	0 ~ 2	0	○	○	○	427	366
H5-04	检出 CE (MEMOBUS 通信故障) 时的动作选择	选择检出 CE (MEMOBUS 通信故障) 时的停止方法。 0: 减速停止 1: 自由运行停止 2: 紧急停止 3: 继续运行	0 ~ 3	3	○	○	○	428	366
H5-05	CE (MEMOBUS 通信故障) 检出选择	选择是否将通信超时作为 CE (MEMOBUS 通信故障) 检出。 0: 无效 1: 有效 (通信中断时间超过 H5-09 所设定的时间后检出故障。)	0、1	1	○	○	○	429	366
H5-06	通信等待时间	设定变频器从接收数据到开始发送为止的时间。	5 ~ 65	5ms	○	○	○	42A	367
H5-07	RTS 控制有 / 无	选择 RTS 控制的有效 / 无效。 0: 无效 (RTS 常时 ON) 1: 有效 (只有在发送时 RTS 为 ON)	0、1	1	○	○	○	42B	367
H5-09	CE (MEMOBUS 通信故障) 检出时间	设定通信故障检出时间。 在连接了多个变频器进行调整时使用。	0.0 ~ 10.0s	2.0s	○	○	○	435	367
H5-10	输出电压指令监视 MEMOBUS 寄存器 0025H 的单位选择	选择 MEMOBUS 寄存器“0025H”(输出电压指令监视) 的单位。 0: 以 0.1V 为单位 1: 以 1V 为单位	0、1	0	○	○	○	436	367
H5-11	通信的 ENTER 功能选择	选择向变频器写入参数的确定指令的功能。 0: 通过确定指令的输入, 参数被改写, 并被保存到变频器中。 1: 在变更参数的同时该参数被改写, 并通过确定指令的输入被保存到变频器中 (V7 兼容模式)。	0、1	1	○	○	○	43C	367
H5-12	运行指令方法的选择	0: FWD/STOP、REV/STOP 方式 1: RUN/STOP、FWD/REV 方式	0、1	0	○	○	○	43D	368
H6: 脉冲序列输入输出 设定脉冲序列输入输出时请使用 H6 参数。									
H6-01	脉冲序列输入功能选择	选择脉冲序列输入端子 RP 的功能。 0: 频率指令 1: PID 反馈值 2: PID 目标值 3: 简易带 PG V/f 控制模式时的电机速度 (仅在 V/f 控制模式下且选择了第 1 电机时有效)	0 ~ 3	0	○	○	○	42C	188
H6-02 <22>	脉冲序列输入比例	设定 100% 指令时的脉冲数。	1000 ~ 32000Hz <74>	1440Hz	○	○	○	42D	188
H6-03 <22>	脉冲序列输入增益	以 % 为单位设定输入 H6-02 设定的脉冲序列时的指令量。	0.0 ~ 100.0	100.0%	○	○	○	42E	188
H6-04 <22>	脉冲序列输入偏置	以 % 为单位设定脉冲序列为 0 时的指令量。	-100.0 ~ 100.0	0.0%	○	○	○	42F	188
H6-05 <22>	脉冲序列输入滤波时间	设定脉冲序列输入的一次延迟时间常数。	0.00 ~ 2.00	0.10s	○	○	○	430	189
H6-06 <22>	脉冲序列监视选择	选择脉冲序列输出端子 MP 的功能。 请设定以 Ux-yy 表示 U 参数时的“xyy”的部分。例如, 要监视 U5-01 时, 则设定“501”。 监视项目为与速度相关的和与 PID 相关的 2 个项目。 000 用于预约范围或直通模式。 <68>	000、031、101、102、105、116、501、502、801 ~ 809	102	○	○	○	431	189
H6-07 <22>	脉冲序列监视比例	设定 100% 速度时输出的脉冲频率数。为使脉冲序列输出与输出频率保持一致, 请将 H6-06 设定为 102, 将 H6-07 设定为 0。	0 ~ 32000	1440Hz	○	○	○	432	189
H6-08	脉冲序列输入最低频率	以 0.1Hz 为单位设定脉冲序列输入的最低频率。H6-01=0、1、2、5 时有效。 当为简易带 PG V/f 控制模式 (H6-01 = 3) 时, 该功能无效。	0.1 ~ 1000.0	0.5Hz	○	○	○	43F	189

<22> 运行中可变更设定。
<39> 如果设定 0, 则变频器对 MEMOBUS 通信不做出响应。

参数一览表

B

B.3 参数一览表

- <40> 可设定的功能根据选择的控制模式而异。
 <68> 作为共集电极输出使用时
 +5V/1.5kΩ 或以上, +8V/3.5kΩ 或以上, +10V/10kΩ 或以上
 作为共发射极输入使用时
 外部电源 (V) DC+12V ± 5% 以内
 共发射极电流 (mA) 16mA 或以下
 <74> 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。

◆ L: 保护功能

保护功能的参数 (L 参数) 将设定电机的保护功能、瞬时停电处理、防止失速功能、频率检出、故障重试、过转矩检出、转矩极限及硬件保护功能。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
L1: 电机保护功能 设定电机保护功能时请使用 L1 参数。									
L1-01	电机保护功能选择	0: 无效 1: 通用电机的保护 2: 变频器专用电机的保护 3: 矢量专用电机的保护 4: PM 电机 (递减转矩用) 的保护 6: 通用电机的保护 (50Hz) 当 1 台变频器连接多台电机时, 请设定为 0 (无效), 并在各电机上设置热继电器。	0 ~ 4、6 <75>	1 <2>	S	S	S	480	190 404
L1-02	电机保护动作时间	设定电机过载保护 (oL1) 功能中电子热继电器的检出时间。设定越大, 到检出 oL1 为止的时间越长。通常无需设定。 如果明确知道电机的过载耐量, 则请设定与电机匹配的热启动时的过载耐量保护时间。	0.1 ~ 5.0	1.0min	○	○	○	481	192 405
L1-03	电机过热时的报警动作选择 (PTC 输入)	选择从多功能模拟量输入 (H3-02 或 H3-10 = E) 输入的电机过热信号超过报警检出值时的动作。 0: 减速停止 1: 自由运行停止 2: 紧急停止 (按紧急停止时间 C1-09 停止) 3: 继续运行 (通过 LED 操作器闪烁显示 oH3 (电机过热警报))	0 ~ 3	3	○	○	○	482	193 405
L1-04	电机过热动作选择 (PTC 输入)	选择从多功能模拟量输入 (H3-02 或 H3-10 = E) 输入的电机过热信号超过动作检出值时的动作。 0: 减速停止 1: 自由运行停止 2: 紧急停止	0 ~ 2	1	○	○	○	483	193 405
L1-05	电机温度输入滤波时间常数 (PTC 输入)	设定从多功能模拟量输入 (H3-02 或 H3-10 = E) 输入的模拟量信号的一次延迟时间常数。 增大设定值, 则稳定性提高; 减小设定值, 则响应性提高。	0.00 ~ 10.00	0.20s	○	○	○	484	194
L1-13	电子热继电器继续选择	选择在切断电源时是否保持 (再次接通电源时继续计算电机过载) 电子热继电器的值。 0: 电子热继电器不继续 1: 电子热继电器继续	0、1	1	○	○	○	46D	194
L1-22 <22> <87>	漏电流滤波时间常数 1	设定漏电流检出递减滤波时间常数。以秒为单位设定恒速中的时间常数。 (注) 1. 本参数在 C6-02=B 时显示。 2. 适用于软件版本为 1021 或版本更高的变频器。	0.0 ~ 60.0	20.0s	○	○	○	768	194
L1-23 <22> <87>	漏电流滤波时间常数 2	设定漏电流检出递减滤波时间常数。以秒为单位设定加减速中的时间常数。 (注) 1. 本参数在 C6-02=B 时显示。 2. 适用于软件版本为 1021 或版本更高的变频器。	0.0 ~ 60.0	1.0s	○	○	○	769	194
L2: 瞬时停电处理 设定瞬时停电时的变频器功能时请使用 L2 参数。									
L2-01	瞬时停电动作选择	选择发生瞬时停电时的动作。设定再起动的的方法和 Uv1 (主回路欠电压) 的检出方法。 0: 无效 (瞬时停电时检出 Uv1) 1: 有效 (如果在 L2-02 的设定时间内恢复电源, 则进行再起动。超过设定时间时则检出 Uv1。) 2: CPU 动作中有效 (如果在控制部动作中恢复电源, 则进行再起动。此时不检出 Uv1。)	0 ~ 2	0	○	○	○	485	194
L2-02	瞬时停电补偿时间	设定将 L2-01 (瞬时停电动作选择) 设定为 1 (有效) 时的补偿时间。	0.0 ~ 25.5	<12>	○	○	○	486	195
L2-03	最小基极封锁 (BB) 时间	设定瞬时停电后恢复电源再起动时变频器的最小基极封锁时间。 设定电机的残余电压消失的时间。 速度搜索和直流制动开始时如果发生 oC (过电流) 和 ov (过电压), 请增大设定值。 当 L2-03> L2-02 时, 从发生瞬时停电的时刻起, 在经过 L2-03 的设定时间后重新开始运行。	0.1 ~ 5.0	<57>	○	○	○	487	195
L2-04	电压恢复时间	速度搜索完毕后, 设定使变频器输出电压恢复到通常电压为止的时间。 请设定从 ov 恢复为最大电压的时间。	0.0 ~ 5.0	<12>	○	○	○	488	195

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 的矢量		
L2-05 <24>	主回路欠电压 (Uv) 检出值	设定 Uv1 (主回路欠电压) 的检出值 (主回路直流电压)。 (通常无需设定。) 如果要降低主回路欠电压的检出值, 请在变频器的输入侧连接 AC 电抗器。当 L2-01 > 0 时, 通过该设定执行 KEB。	150 ~ 210	<9> <12>	○	○	○	489	195
L2-06	KEB 减速时间	设定瞬时停电时从减速运行 (KEB) 指令输入的速度到 KEB 中再次减速到零速为止的时间。	0.0 ~ 200.0	0.0s	○	○	○	48A	197
L2-07	瞬时停电恢复后的加速时间	设定在瞬时停电恢复后, 再次加速到检出瞬时停电时的速度 (或 KEB 开始时的速度) 的时间。 设定值为 0.0 时, 按照设为有效的加速时间 (C1-01、C1-03、C1-05、C1-07 中任意一个) 加速。	0.0 ~ 25.5	0.0s	○	○	○	48B	197
L2-08	KEB 开始时频率下降增益	设定瞬时停电时, 减速运行 (KEB) 开始时的输出频率的下降幅度。 下降幅度 = (KEB 动作前的滑差频率 × L2-08/100 × 2)	0 ~ 300	100%	○	○	○	48C	197
L2-11 <24>	KEB 时目标主回路电压	以 V 为单位设定 KEB 动作时主回路电压的目标值。(请以输入电源电压的 1.22 倍为大致标准进行设定。)	150 ~ 400V	E1-01 × 1.22V	○	○	○	461	197
L3: 防止失速功能 设定防止失速功能时请使用 L3 参数。									
L3-01	加速中防止失速功能选择	选择在加速中为了防止过电流的失速防止功能。 0: 无效 (按当时有效的加速时间加速。负载过大时, 会发生失速) 1: 有效 (输出电流超过 L3-02 的值时, 则停止加速。电流值恢复后再进行加速) 2: 最佳调整 (输出电流以 L3-02 的值为基准调节加速。忽视加速时间的设定)	0 ~ 2 <29>	1	○	○	○	48F	198
L3-02	加速中防止失速值	L3-01 为 1、2 时有效。 变频器的额定输出电流设定为 100%。 (通常无需变更设定。) 如果按出厂设定使用时发生了失速, 则请降低设定值。	0 ~ 150 <91>	<7> <91>	○	○	○	490	199
L3-03	加速中防止失速极限	在 E1-06 (基础频率) 以上的频率范围使用时, 以变频器额定输出电流为 100%, 以 % 为单位设定加速中防止失速值的下降极限。 (通常无需变更设定。)	0 ~ 100	50%	○	○	○	491	199
L3-04	减速时防止失速功能选择	使用制动选配件 (制动电阻器、制动电阻器单元、制动单元) 时, 请设定为 0。请根据适用的用途设定为 3。 0: 无效 (按设定的减速时间减速。如果负载过大或减速时间较短, 可能会发生主回路过电压 (ov)) 1: 有效 (变频器将根据设定的减速时间进行减速。在减速中, 当主回路电压超过减速中防止失速值时, 则中断减速, 保持此时的频率。当主回路电压降低到低于防止失速值时, 则按照设定的减速时间开始减速。) 2: 最佳调整 (减速时间的设定将被忽视。电机在防止失速的同时, 尽可能按照最短的减速时间进行减速。减速范围 C1-02/10) 3: 有效 (带制动电阻器的防止失速功能有效。) 4: 过励磁制动 (按设定减速。以过励磁增益 (n3-13) 设定的倍率增加磁通的状态减速。) 7: 过励磁制动 3 (比通常的过励磁制动的制动力更强, 但会增加电机的负载, 请务必注意。)<83>	0 ~ 4 <50> <86>	1	S	S	S	492	66 200
L3-05	运行中防止失速功能选择	选择运行中防止失速功能的动作。 0: 无效 (按设定运行。负载过大时, 会发生失速) 1: 有效 (按减速时间 1 减速: 防止失速功能动作时的减速时间用 C1-02) 来设定。 2: 有效 (按减速时间 2 减速: 防止失速功能动作时的减速时间用 C1-04) 来设定。 如果输出频率低于 6Hz, 运行中失速与 L3-05 的设定无关, 防止失速功能均无效。	0 ~ 2	1	○	×	○	493	201
L3-06	运行中防止失速值	L3-05 为 1、2 时有效。 以变频器的额定输出电流为 100%, 以 % 为单位设定。 (通常无需设定。) 如果在出厂时的设定状态下发生了失速, 请减小设定值。	30 ~ 150% <91>	<7> <91>	○	×	○	494	202
L3-11	过电压抑制功能选择	连接再生负载时, 设定抑制 ov (过电压) 的功能有效 / 无效。 0: 无效 1: 有效 (注) 负载再生时, 过电压抑制功能动作, 电机速度会高于频率指令。该功能不适用于电机速度必须按照频率指令运行的机械。当使用制动电阻器时, 请将其设定为无效。负载突然发生过大再生时, 即使该功能有效, 有时也会发生 ov (过电压)。	0、1	0	○	○	○	4C7	202
L3-17	过电压抑制及减速失速时目标主回路电压	以 V 为单位设定过电压抑制功能及减速中防止失速功能 (最佳调整) (L3-11=1、L3-04 = 2) 动作时的主回路电压目标值。	150 ~ 400V <24>	375V <24>	○	○	○	462	202
L3-20	主回路电压调整增益	设定了将主回路电压抑制在目标主回路电压的比例增益。 KEB 减速开始时, 如果发生 ov (过电压) 或 Uv (主回路欠电压), 请以 0.1 为单位增大增益量。	0.00 ~ 5.00	1.00	○	○	○	465	202

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
L3-21	加减速速率 计算增益	为了计算KEB运行、过电压抑制功能及减速中防止失速功能（最佳调整）（L3-04 = 2）动作时的减速速率进行比例增益的设定。（通常无需变更。）当发生ov（过电压）或oc（过电流）时，请以1.0为单位逐渐增大设定值。 加减速动作时的电流脉动或速度变动较大时，请以0.1为单位逐渐减小设定值。	0.00 ~ 200.00	1.00	○	○	○	466	203
L3-22	加速失速中的减速 时间	这是PM电机用的参数。设定因加速失速动作而减速时的减速时间。 设定为0时，以通常的减速时间进行减速。	0.0 ~ 6000.0s	0.0s	×	×	○	4F9	200
L3-23	运行中防止失速 动作值的自动 降低功能选择	0: 运行中防止失速动作值在全频范围内为L3-06（运行中防止失速值）的设定值。 1: 在恒定输出范围（输出频率 > 最大电压输出频率），运行中防止失速动作值将自动降低。下限值为L3-06设定值的40%。	0、1	0	○	○	○	4FD	202
L3-24	惯性换算的电机 加速时间	以秒为单位设定将使用的电机（单机）以电机额定转矩从停止状态加速到最高频率所需的时间。设定电机额定容量(o2-04)后，则设定为安川标准电机（4极）的值。 因自学习等而变更E2-11时，则变更为安川标准电机（4极）的值。	0.001 ~ 10.000	<10> <51> <57>	○	○	○	46E	203
L3-25	负载惯性比	设定连接电机的机械与电机自身的惯性比。	0.0 ~ 1000.0	1.0	○	○	○	46F	204
L4: 频率检出 设定频率检出时请使用L4参数。									
L4-01	频率检出值	L4-01 用来设定要检出的频率或电机速度。 L4-02 用来设定要检出的频率的检出幅度。 在多功能接点输出H2-□□中设定以下值时变为有效。	0.0 ~ 400.0	0.0Hz	○	○	○	499	204
L4-02	频率检出幅度	<ul style="list-style-type: none"> • 2（频率（速度）一致1） • 3（任意频率（速度）一致1） • 4（频率（FOUT）检出1） • 5（频率（FOUT）检出2） 	0.0 ~ 20.0	2.0Hz	○	○	○	49A	204
L4-03	频率检出值 (+/- 单侧检出)	L4-03 用来设定要检出的频率或电机速度。 L4-04 用来设定要检出的频率的检出幅度。 在多功能接点输出H2-□□中设定以下值时变为有效。	-400.0 ~ 400.0	0.0Hz	○	○	○	49B	204
L4-04	频率检出幅度 (+/- 单侧检出)	<ul style="list-style-type: none"> • 13（频率（速度）一致2） • 14（任意频率（速度）一致2） • 15（频率（FOUT）检出3） • 16（频率（FOUT）检出4） 	0.0 ~ 20.0	2.0Hz	○	○	○	49C	204
L4-05	频率指令丧失时的 动作选择	选择频率指令丧失时变频器的动作。（当指令电压在400ms以内下降90%或以上时） 0: 停止（跟随频率指令运行） 1: 按L4-06的设定继续进行运行	0、1	0	○	○	○	49D	204
L4-06	频率指令丧失时的 频率指令	设定频率指令丧失时的频率指令值。 将频率指令丧失时的动作选择置为有效，当频率指令丧失时，按照（丧失前的速度L×4-06）的速度运行。	0.0 ~ 100.0%	80.0%	○	○	○	4C2	205
L4-07	频率检出条件	0: 在bb（基极封锁）中不进行频率检出（bb中为OFF） 1: 在bb（基极封锁）中也进行频率检出。	0、1	0	○	○	○	470	205
L4-08 <74>	频率一致条件选择	0: 根据软起动的输出频率来判断频率一致 1: 根据电机速度来判断频率一致 (注) 当控制模式为无PG V/f时，如果设定了L4-08=1，则根据软起动的输出频率判定频率一致。	0、1	0	○	○	○	47F	205
L5: 故障重试 设定故障检出后的自动重试时请使用L5参数。									
L5-01	故障重试次数	故障重试功能是按照在L5-04中设定的各时间来确认故障（GF、LF、oC、oH1、ov、PF、rH、rr、oL1、oL2、oL3、oL4、STo、Uv1）是否已解决的功能。 利用L5-05设定如何对故障重试进行计数。如果经过10分钟未再次检出故障，则计数器复位。	0 ~ 10	0	○	○	○	49E	206
L5-02	故障重试时的故障 接点动作选择	设定故障重试中故障接点的动作。 0: 不输出（故障接点不动作） 1: 输出（故障接点动作）	0、1	0次	○	○	○	49F	206
L5-04	故障重试间隔定时	设定故障重试的时间间隔。 该功能在L5-05 = 1时有效。	0.5 ~ 600.0s	10.0s	○	○	○	46C	206
L5-05	故障重试动作选择	设定如何对故障重试动作计数。 0: 继续重试再起动，对重试成功的次数计数。（G7方式） 1: 按照L5-04中设定的时间间隔重试再起动。每次重试将叠算次数。（V7方式）	0、1	0	○	○	○	467	206

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
L6: 过转矩 / 转矩不足检出 设定过转矩 / 转矩不足检出时请使用 L6 参数。									
L6-01	过转矩 / 转矩不足 检出动作选择 1	设定变频器针对过转矩检出 1 (oL3) 和转矩不足检出 (UL3) 的响应方法。过转矩和转矩不足通过 L6-02 与 L6-03 的设定检出。当在多功能接点输出 H2-□□ 上设定了“B (过转矩 / 转矩不足检出 1: 常开接点) 或“17 (过转矩 / 转矩不足检出 1: 常闭接点) 时该功能动作。 (注) 设定值请参照表 B.1 (335 页)。	0 ~ 8	0	○	○	○	4A1	207
L6-02	过转矩 / 转矩不足 检出值 1	无 PG 矢量控制: 以电机额定转矩为 100% 来设定。 无 PG V/f 控制 / PM 用无 PG 矢量控制: 以变频器额定输出电流为 100% 来设定。	0 ~ 300	150%	○	○	○	4A2	208
L6-03	过转矩 / 转矩不足 检出时间 1	设定过转矩 / 转矩不足检出的检出时间。	0.0 ~ 10.0s	0.1s	○	○	○	4A3	208
L6-04	过转矩 / 转矩不足 检出动作选择 2	设定变频器针对过转矩检出 1 (oL3) 和转矩不足检出 (UL4) 的响应方法。过转矩和转矩不足通过 L6-05 与 L6-06 的设定检出。当在多功能接点输出 H2-□□ 上设定了“18 (过转矩 / 转矩不足检出 2: 常开接点)”或“19 (过转矩 / 转矩不足检出 2: 常闭接点)”时该功能动作。 (注) 设定值请参照表 B.1 (335 页)。	0 ~ 8	0	○	○	○	4A4	207
L6-05	过转矩 / 转矩不足 检出值 2	无 PG 矢量控制: 以电机额定转矩为 100% 来设定。 无 PG V/f 控制 / PM 用无 PG 矢量控制: 以变频器额定输出电流为 100% 来设定。	0 ~ 300%	150%	○	○	○	4A5	208
L6-06	过转矩 / 转矩不足 检出时间 2	设定过转矩 / 转矩不足检出的检出时间。	0.0 ~ 10.0s	0.1s	○	○	○	4A6	208
L6-08	机械老化检出动作 选择	检出机械老化引起的过转矩 / 转矩不足。根据 L6-01 和 L6-03 的设定条件和检出时间动作。 (注) 设定值请参照表 B.2 (335 页)。	0 ~ 8	0	○	○	○	468	208
L6-09	机械老化检出 速度值	设定机械老化检出功能动作的速度。 使用过转矩 / 转矩不足检出 1 的设定 (L6-01 ~ L6-03) 来进行转矩设定。 通过 L6-08 选择了绝对值比较时, 即使设定负值, 也将作为正值处理。	-110.0 ~ 110.0%	110%	○	○	○	469	209
L6-10	机械老化检出时间	如果 L6-08 的动作持续了本参数的设定时间, 则检出机械老化。	0.0 ~ 10.0s	0.1s	○	○	○	46A	209
L6-11	机械老化检出开始 时间	如果 U4-01 (累积运行时间) 的设定时间超过该设定值, 则机械老化检出有效。将多功能接点输出 H2-□□ 设定为 22 (机械老化检出) 时, 该输出信号为 ON。	0 ~ 65535	0h	○	○	○	46B	209
L7: 转矩极限 设定转矩极限时请使用 L7 参数。									
L7-01	正转侧电动状态 转矩极限	<p>以电机额定转矩的 % 来设定转矩极限。 可在 4 个象限单独设定。</p>	0 ~ 300	200%	×	○	×	4A7	209
L7-02	反转侧电动状态 转矩极限		0 ~ 300	200%	×	○	×	4A8	209
L7-03	正转侧再生状态 转矩极限		0 ~ 300	200%	×	○	×	4A9	209
L7-04	反转侧再生状态 转矩极限		0 ~ 300	200%	×	○	×	4AA	209
L7-06	转矩极限的积分 时间常数	设定转矩极限的积分时间常数。 对转矩极限进行积分控制时, 要增大转矩极限引起的频率变化时, 请设定为较短的时间。	5 ~ 10000	200ms	×	○	×	4AC	209
L7-07	加减速中的转矩极 限的控制方法选择	选择加减速中转矩极限的控制方法。 0: 比例控制 (恒速时为积分控制) 要在无转矩极限时加速到指定的速度时, 设定为 0 (比例控制)。 1: 积分控制 通常无需变更设定。 加减速中需要转矩极限, 要使转矩极限优先时, 设定 1 (积分控制)。但是, 即使使用了转矩极限, 也会有加减速时间增加、电机的速度不遵守指令等情况的发生。	0、1	0	×	○	×	4C9	209
L8: 硬件保护 设定硬件保护时请使用 L8 参数。									
L8-01	安装型制动电阻器 的保护 (ERF 型)	在变频器上安装本公司生产的 ERF 系列制动电阻器时, 请设定为 1。该参数并非用来设定制动电阻的有效 / 无效。 0: 无效 (无过热保护) 1: 有效 (有过热保护)	0、1	0	○	○	○	4AD	66 210
L8-02	散热片过热 (oH) 预警检出值	以 °C 为单位设定 oH (散热片过热) 的预警功能的检出温度。 散热片的温度达到设定值时, 将检出散热片过热 oH 预警 (H2-□□ = 20)。	50 ~ 130	<12>	○	○	○	4AE	210

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
L8-03	散热片过热 (oH) 预警动作选择	设定检出散热片过热 (oH) 预警 (H2-□□ = 20) 时的动作。 0: 减速停止 (按当时有效的减速时间停止) 1: 自由运行停止 2: 紧急停止 (按 C1-09 (紧急停止时间) 的设定值停止) 3: 继续运行 (仅为监视显示) 4: 频率递减, 继续运行 (以运行频率乘以 L8-19 的递减比率的值运行。) 以 0~2 为故障检出, 以 3、4 为警告来识别。(检出故障时, 故障接点输出动作)	0 ~ 4	3	○	○	○	4AF	210
L8-05	输入缺相保护选择	设定是否检出输入电源缺相、三相失衡、主回路电容器的老化。 0: 无效 1: 有效	0、1	0	○	○	○	4B1	211
L8-07	输出缺相保护选择	设定输出缺相保护的有效/无效。 0: 无效 1: 有效 (仅检出一相的输出缺相) 2: 有效 (可检出二相以上的输出缺相) 在变频器额定输出电流的 5% 或以下时, 检出输出缺相。 适用电机容量低于变频器容量时, 有可能错误检出输出缺相。此时, 请设定为 0 (无效)。	0 ~ 2	0	○	○	○	4B3	211
L8-09	接地短路保护的选择	设定变频器输出 (接地短路故障检出) 的有效/无效。 0: 无效 1: 有效	0、1	<12>	○	○	○	4B5	212
L8-10	冷却风扇 ON/OFF 控制的选择	选择有无冷却风扇的 ON/OFF 控制。 0: 有 ON/OFF 控制 (仅在变频器运行中动作) 1: 无 ON/OFF 控制 (电源 ON 时常时动作)	0、1	0	○	○	○	4B6	212
L8-11	冷却风扇 ON/OFF 控制的延迟时间	当 L8-10 = 0 时有效。 在运行指令解除后, 冷却风扇仅按照设定的时间延迟后停止。	0 ~ 300s	60s	○	○	○	4B7	212
L8-12	环境温度	设定进气侧的年平均温度 (包括运行状态)。 变频器被安装在额定值以上的环境温度中时, 应调整变频器过载 (oL2) 的保护值。	-10 ~ 50	40°C	○	○	○	4B8	212 303
L8-15	低速时的 oL2 特性选择	低速运行时 (6Hz 或以下), 该设定可保护晶体管避免因过大电流而导致过热。 0: 低速时的 oL2 特性无效 1: 低速时的 oL2 特性有效 (0Hz 时 oL2 特性值为一半。)	0、1	1	○	○	○	4BB	212
L8-18	软件电流极限	设定软件电流极限的有效/无效。通常无需设定。 0: 软件 CLA 无效 (增益为 0) 1: 软件 CLA 有效 (注) 软件 CLA 无效时, 不得在转矩极限中使用电流极限值。	0、1	1 <88>	○	○	×	4BE	212
L8-19	oH 预警时的频率递减率	设定通过 L8-03 = 4 来输出 oH 预警时递减的频率指令的倍率。	0.1 ~ 0.9	0.8	○	○	○	4BF	211
L8-29	电流失衡保护 (LP2) 的选择	由于光电耦合器故障或输出缺相而发生三相输出电流失衡时, 选择是否停止变频器运行。 0: 无效 1: 有效	0、1	1	×	×	○	4DF	213
L8-35 <25>	装置安装方法选择	设定装置的安装方法。 0: 柜内安装型 (IP20/IP00) 1: 并列安装 2: 封闭壁挂型 (NEMA Type1) 3: 散热片外置/无散热片	0 ~ 3	<12> <14>	○	○	○	4EC	33 213 303
L8-38	载波频率降低选择	IGBT 保护动作的选择 0: 无载波频率降低 1: 6Hz 或以下过载时载波频率降低 2: 所有频率范围过载时载波频率降低 	0 ~ 2	<12>	○	○	○	4EF	213
L8-40	降低载波频率时间	设定从运行开始后, 以降低载波频率运行的时间。设定了 0.00s 时, 该功能无效。	0.00 ~ 2.00	0.50s	○	○	○	4F1	214
L8-41	电流警告选择	当输出电流达到变频器输出电流的 150% 或以上时, 请设定是否作为轻故障进行输出。 0: 无效 (不输出) 1: 有效 (进行输出)	0、1	0	○	○	○	4F2	214
L8-51 <78>	STo 值	设定 STo 的检出值 (电机额定基准 100%)。需要加快加速中的失调 (STo) 检出时, 请进行该设定。出厂设定 (0.0%) 时, 在变频器内部自动计算。	0.0 ~ 150.0%	0.0%	×	×	○	471	214

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 的矢量		
L8-54 <78>	STo 的偏差检出选择	选择 STo 的偏差检出功能。 0: 偏差检出 OFF 1: 偏差检出 ON	0、1	1	×	×	○	474	214

- <2> 如果变更 A1-02 (控制模式的选择), 出厂设定值也将随之变化。表中为无 PG V/f 控制的出厂设定。
- <7> 出厂设定在 C6-01 (ND/HD 选择) 为 1 (ND) 时为 120%, 0 (HD) 时为 150%。
- <9> 出厂设定根据 E1-01 (输入电压设定) 的设定而异。
- <10> 出厂设定根据 E5-01 (电机代码的选择 (PM 用)) 的设定而异。
- <12> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。
- <14> 出厂设定根据 o2-09 (初始化模式) 的设定而异。
- <22> 运行中可变更设定。
- <24> 为 200V 级变频器的值。400V 级时, 为该值的 2 倍。
- <25> 不能通过初始化 (A1-03 = 1110/2220/3330) 将参数复位至出厂设定。
- <29> 在 PM 用无 PG 矢量控制模式下, 设定范围为 0、1。选择“有效”时, 如果超过 L3-02 (加速中防止失速值) 的值, 则停止加速, 并在大约 100ms 后减速。电流值恢复后再次加速。
- <50> 设定范围根据 A1-02 (控制模式的选择) 的设定而异。当为 PM 用无 PG 矢量控制模式时, 设定范围为 0 ~ 2。
- <51> 如果自学习及手动设定中 E2-11 (电机额定容量) 的值被变更, 设定范围也将随之变化。
- <57> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 及 C6-01 (ND/HD 选择) 的设定而异。
- <74> 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。
- <75> 设定值 6 适用于软件版本为 1016 或更高版本的变频器。
- <78> 适用于软件版本为 1018 或更高版本的变频器。通常无需变更出厂设定。
- <83> 适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。
- <86> 设定范围因变频器的软件版本而异。
1020 或更高版本: 0 ~ 4 及 7
1019 或更低版本: 0 ~ 4
- <87> 适用于软件版本为 1021 或更高版本的变频器。
- <88> 出厂设定因软件版本及 C6-02 (载波频率选择) 的设定而异。
1021 或更高版本: C6-02 = B (降低漏电流检出 PWM) 时为 0; C6-02 ≠ B 时为 1。
1020 或更低版本: 1
- <91> 出厂设定和设定范围的上限值取决于 C6-01 (ND/HD 选择)、L8-38 (载波频率降低选择)。

表 B.1 L6-01 与 L6-04 的设定值

设定值	内容
0	无效
1	仅检出速度一致时的过转矩, 检出后仍继续运行 (警告)
2	运行中常时检出过转矩, 检出后仍继续运行 (警告)
3	仅检出速度一致时的过转矩, 检出后切断输出 (保护动作)
4	运行中常时检出过转矩, 检出后切断输出 (保护动作)
5	仅检出速度一致时的转矩不足, 检出后仍继续运行 (警告)
6	运行中常时检出转矩不足, 检出后仍继续运行 (警告)
7	仅检出速度一致时的转矩不足, 检出后切断输出 (保护动作)
8	运行中常时检出转矩不足, 检出后切断输出 (保护动作)

表 B.2 L6-08 的设定值

设定值	内容
0	机械老化检出无效
1	速度 (带符号) > L6-09 时检出, 检出后仍继续运行 (警告)
2	速度 (绝对值) > L6-09 时检出, 检出后仍继续运行 (警告)
3	速度 (带符号) > L6-09 时检出, 检出时切断输出 (保护动作)
4	速度 (绝对值) > L6-09 时检出, 检出时切断输出 (保护动作)
5	速度 (带符号) < L6-09 时检出, 检出后仍继续运行 (警告)
6	速度 (绝对值) < L6-09 时检出, 检出后仍继续运行 (警告)
7	速度 (带符号) < L6-09 时检出, 检出时切断输出 (保护动作)
8	速度 (绝对值) < L6-09 时检出, 检出时切断输出 (保护动作)

◆ n: 特殊调整

特殊调整参数 (n 参数) 可对防止失调功能、速度反馈检出控制功能、高滑差制动及 R1 在线变更进行设定。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
n1: 防止失调功能 设定防止失调功能时请使用 n1 参数。									
n1-01	防止失调功能选择	防止失调功能为轻载时控制电机不失调的功能。选择该功能有效 / 无效。 0: 无效 1: 有效 是 V/f 控制模式的专用功能。 当高响应性比振动抑制优先时, 请将防止失调功能设定为无效。	0、1	1	○	×	×	580	215
n1-02	防止失调增益	设定防止失调增益的倍率。 (通常无需设定。) 请在以下情况时调整。 • 轻载时发生振动时, 以 0.1 为单位逐渐增大设定值 • 失速状态时, 以 0.1 为单位逐渐减小设定值	0.00 ~ 2.50	1.00	○	×	×	581	215
n1-03	防止失调时间常数	设定防止失调功能的一次延迟时间常数。	0 ~ 500	<12>	○	×	×	582	215
n1-05	反转用防止失调增益	设定防止失调增益的倍率。 设定为 0 时, 即使电机反转时 n1-02 也有效。	0.00 ~ 2.50	0.00	○	×	×	530	215
n2: 速度反馈检出控制功能 设定速度反馈检出控制时请使用 n2 参数									
n2-01	速度反馈检出控制 (AFR) 增益	以倍率设定内部速度反馈检出控制部的增益。 (通常无需设定。) 请在以下情况时调整。 • 失速时, 增大设定值。 • 响应慢时, 降低设定值。	0.00 ~ 10.00	<87>	×	○	×	584	215
变更设定值时, 请一边确认响应性, 一边以 0.05 为单位进行变更。									
n2-02	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 1	设定决定速度反馈检出控制 (AFR) 变化率的时间常数。	0 ~ 2000	50ms	×	○	×	585	216
n2-03	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 2	设定决定速度反馈检出控制 (AFR) 变化率的时间常数。 在加速结束时或因负载急剧变化而发生 ov (主回路过电压) 时增大设定值。	0 ~ 2000	750ms	×	○	×	586	216
n3: 高滑差制动 设定高滑差制动时请使用 n3 参数。									
n3-01	高滑差制动 减速频率范围	高滑差减速中, 以 E1-04 (最高输出频率) 为 100% 设定主线上电压上升时要降低的频率范围。高滑差减速中发生 ov (主回路过电压) 时增大设定值。	1 ~ 20	5%	○	×	×	588	216
n3-02	高滑差制动中的电流限制	以电机额定电流为 100% 设定高滑差制动减速中的电流限制值。 请设定在变频器额定输出电流的 150% 或以下。如果设定值过大, 电机可能会过热。	100 ~ 200	150%	○	×	×	589	217
n3-03	高滑差制动 停止时 DWELL 时间	在 V/f 控制模式时有效。设定根据 E1-09 设定的最低输出频率 (FMIN (1.5Hz)), 仅按设定时间固定输出频率时的时间。 仅在高滑差制动的减速时有效。 如果设定值过小, 由于机械的惯性作用, 高滑差制动结束后电机也可能稍微旋转。	0.0 ~ 10.0s	1.0s	○	×	×	58A	217
n3-04	高滑差制动 oL 时间	以秒为单位设定在高滑差制动制动中因某种原因输出频率不发生变化时的 oL 的时间。通常无需设定。	30 ~ 1200s	40s	○	×	×	58B	217
n3-13	过励磁增益	将该参数设定的增益叠算到过励磁制动时的 V/f 特性的输出值中, 确定过励磁值。电机停止运行后或重新加速至频率指令的速度时, V/f 特性输出值将返回正常水平。	1.00 ~ 1.40	1.10	○	○	×	531	217
n3-21	过励磁抑制电流值	在过励磁运行中发生过电流 (oC) 或过载 (oL1、oL2) 时, 请减小过励磁抑制电流值。以变频器额定输出电流为 100%, 以 % 为单位设定。	0 ~ 150	100%	○	○	×	579	217
n3-23	过励磁运行选择	0: 无效 1: 仅在正转时过励磁运行有效 2: 仅在反转时过励磁运行有效	0 ~ 2	0	○	○	×	57B	217
n6: 电机线间电阻在线调整 调整变频器在线时的电机线间电阻时请使用 n6 参数。									
n6-01	电机线间电阻在线调整功能的选择	选择电机线间电阻在线调整功能的有效 / 无效。 0: 无效 1: 有效	0、1	1	×	○	×	570	217
n8: PM 电机控制 设定 PM 电机控制时请使用 n8 参数。									
n8-45	速度反馈检出控制增益 (PM 用)	以倍率设定内部速度反馈检出控制部的增益。 (通常无需设定。) 发生失速时: 请增大设定值。 响应慢时: 请降低设定值。在确认响应的同时, 以 0.05 的幅度逐渐进行变更。	0.00 ~ 10.00	0.80	×	×	○	538	218
n8-47	拉入电流补偿时间常数 (PM 用)	以 0.1 秒为单位设定使拉入电流指令值与实际值一致的时间常数。 电机振动时: 请减小设定值。与指令值的一致迟缓时: 请增大设定值。	0.0 ~ 100.0s	5.0s	×	×	○	53A	218

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 的矢量		
n8-48 <22>	拉入电流 (PM 用)	以 E5-03 (电机额定电流) 为 100%, 以 % 为单位设定恒速运行中空载时流过的电流。 在恒速运行中电机失调时: 请增大设定值。	<80>	30%	×	×	○	53B	218
n8-49 <22>	高效控制用 d 轴电流 (PM 用)	以电机额定电流 (E5-03) 为 100%, 以 % 为单位设定 IPM 电机的高效控制时流过的 d 轴电流。	<81>	0%	×	×	×	53C	218
n8-51	加速时的拉入电流 (PM 用)	以 E5-03 (电机额定电流) 为 100%, 以 % 为单位设定加速中流过的拉入电流。需要较大的起动转矩时: 请增大设定值。	0 ~ 200%	50%	×	×	○	53E	218
n8-54	电压误差补偿时间常数 (PM 用)	以 1s 为单位设定输出电压的误差补偿时间常数。通常无需变更。 在低速域失调时进行调整。 负载急剧变化后的失调较大时: 请以 0.1 为单位逐渐增大时间常数的设定值或将其设定为 0。 起动时振动较大时: 请以 0.1 为单位逐渐减小时间常数的设定值。	0.00 ~ 10.00s	1.00s	×	×	○	56D	219
n8-55	负载惯性 (PM 用)	请根据使用机械的惯性进行设定。 0: 电机与使用机械的惯性比约小于 1: 10 1: 电机与使用机械的惯性比约为 1: 10 ~ 1: 30 2: 电机与使用机械的惯性比约为 1: 30 ~ 1: 50 3: 电机与使用机械的惯性比约为 1: 50 或以上	0 ~ 3	0	×	×	○	56E	219
n8-62 <24>	输出电压限制设定电压值 (PM 用)	以 0.1V 为单位设定输出电压限制设定电压值。通常无需变更设定。 请在输入电源电压低于设定值时进行变更。	0.0 ~ 230.0V	200.0V	×	×	○	57D	219
n8-63 <78>	输出电压限制增益 1	以 0.01 为单位设定输出电压限制功能的增益。	0.00 ~ 100.00	1.00	×	×	○	57E	219
n8-65 <59>	过电压抑制动作中的速度反馈检出控制增益 (PM 用)	以倍率设定过电压抑制动作中的内部速度反馈检出控制部的增益。	0.00 ~ 10.00	1.50	×	×	○	65C	219
n8-68 <78>	输出电压限制增益 2	设定电压检出值调整增益。	0.50 ~ 1.50	0.95	×	×	○	237	219
n8-87 <78>	输出电压限制选择	选择输出电压限制的方式。 0: 反馈型 1: 前馈型 在恒定输出范围内发生振动时, 请选择 1 (前馈型)。	0、1	0	×	×	○	2BC	220
n8-88 <78>	输出电压限制切换电流值	以 % 为单位设定切换输出电压限制顺控的电流值。电机额定电流 (E5-03) 为 100%。	0 ~ 400%	400%	×	×	○	2BD	220
n8-89 <78>	输出电压限制切换电流迟滞幅度	以 % 为单位设定切换输出电压限制顺控的电流值的迟滞幅度。电机额定电流 (E5-03) 为 100%。	0 ~ n8-88	3%	×	×	○	2BE	220
n8-90 <78>	输出电压限制切换速度	以 % 为单位设定切换输出电压限制顺控的速度值。最高输出频率 (E1-04) 为 100%。	0 ~ 200%	200%	×	×	○	2BF	220

- <12> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。
- <22> 运行中可变更设定。
- <24> 为 200V 级变频器的值。400V 级时, 为该值的 2 倍。
- <59> 适用于软件版本为 1011 以后的变频器。
- <78> 适用于软件版本为 1018 或更高版本的变频器。通常无需变更出厂设定。
- <80> 设定范围因变频器的软件版本而异。软件版本为 1018 或更高版本的变频器可在运行中变更设定值。
1018 或更高版本: 0% 及 20 ~ 200%
1017 或更低版本: 20 ~ 200%
- <81> 设定范围因变频器的软件版本而异。软件版本为 1018 或更高版本的变频器可在运行中变更设定值。
1018 或更高版本: -200.0 ~ 200.0%
1017 或更低版本: -200.0 ~ 0.0%
- <87> 出厂设定因变频器机型而异。
CIMR-V□BA0001 ~ BA0012、2A0001 ~ 2A0020、4A0001 ~ 4A0011: 1.00
CIMR-V□BA0018、2A0030 ~ 2A0069、4A0018 ~ 4A0038: 1.50

◆ o: 操作器相关参数

操作器相关参数（o 参数）用来对操作器的显示选择、多功能选择及拷贝功能进行设定。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
o1: 显示设定 / 选择 设定 / 选择 LED 操作器（或 LCD 操作器）的显示时请使用 o1 参数。									
o1-01 <22>	驱动模式 显示项目选择	电源接通后，当使用变频器本体的 LED 操作器以及选购件 LCD 操作器时，按向上按钮后，显示画面将按照频率指令→旋转方向→输出频率→输出电流→输出电压→U1-□□□的顺序进行切换。 o1-01 用来选择显示项目而非输出电压。 （“U1-□□□”时显示为“i□□□”。根据控制模式的不同，可设定的项目有所不同。）	104 ~ 810	106	○	○	○	500	77 221
o1-02 <22>	电源 ON 时监视 显示项目选择	o1-02 用来选择接通电源时要显示的项目。 1: 频率指令（U1-01） 2: FWD/REV（正转选择 / 反转选择） 3: 输出频率（U1-02） 4: 输出电流（U1-03） 5: o1-01 设定的监视项目	1 ~ 5	1	○	○	○	501	221
o1-03	频率指令设定 / 显示的单位	设定监视频率指令、输出频率时的设定 / 显示单位。 0: 以 0.01Hz 为单位 1: 以 0.01% 为单位（最高输出频率为 100%） 2: 以 min ⁻¹ 为单位（通过最高输出频率和电机极数自动计算） 3: 任意单位（详细内容通过 o1-10、o1-11 进行设定。）	0 ~ 3	0	○	○	○	502	221
o1-05 <22> <89>	LCD 亮度调整	设定 LCD 操作器（选购件）的亮度。 设定值小则 LCD 显示亮度小，设定值大则亮度大。	0 ~ 5	3	○	○	○	504	222
o1-10	频率指令设定 / 显示 的任意显示设定	设定 o1-03=3 时的设定 / 显示。 o1-10 用来设定最高输出频率时要设定 / 显示的值。	1 ~ 60000	<11>	○	○	○	520	222
o1-11	频率指令设定 / 显示 的小数点 后的位数	o1-11 用来设定频率指令设定 / 显示时的小数点后的位数。	0 ~ 3	<11>	○	○	○	521	222
o2: 多功能选择 设定 LED 操作器（或 LCD 操作器）的键功能时请使用 o2 参数。									
o2-01	LOCAL/REMOTE 键的 功能选择	设定运行方法选择键（LOCAL/REMOTE 键）的功能。 0: 无效 1: 有效（切换操作器的运行和参数设定的运行）	0, 1	1	○	○	○	505	222
o2-02	STOP 键的功能选择	设定 STOP（停止）键的功能。 0: 无效（运行指令来自外部端子时，STOP 键无效） 1: 有效（运行中 STOP 键随时有效）	0, 1	1	○	○	○	506	222
o2-03	用户参数设定值的 保存	保存 / 清除 A1-03（初始化）中使用的初始值。保存用户参数设定值后，可将 A1-03（初始化）设定为 1110（用户参数设定值）。输入 1 或 2 后，设定值归 0。 0: 开始保存，等待保存清除指令。 1: 保存开始（将设定参数值作为用户参数设定值保存） 2: 保存清除（清除保存的用户参数设定值）	0 ~ 2	0	○	○	○	507	100 223
o2-04 <25>	变频器容量选择	在更换变频器的拆装端子排时需要重新设定变频器装置代码时，请变更设定。	0 ~ FF	<12>	○	○	○	508	223
o2-05	频率设定时的 ENTER 键功能选择	通过操作器的频率指令监视来改变频率指令时，选择是否需要 ENTER 键。 0: 需要 ENTER 键（确定键） 1: 不需要 ENTER 键（确定键） 如果设定为 1，则频率设定变更会即时生效，而无需按 ENTER 键。	0, 1	0	○	○	○	509	223
o2-06	LCD 操作器断线时的 动作选择	选择操作器断线时的动作。 0: 无效（操作器断线时继续运行） 1: 有效（操作器断线时检测到 oPr，切断变频器输出，输出 oPr（操作器连接不当）。）	0, 1	0	○	○	○	50A	223
o2-07	通过操作器运行 接通电源时的旋转 方向选择	0: 正转 1: 反转 仅当操作器有运行指令权时有效。	0, 1	0	○	○	○	527	224
o2-09	预约范围	-	-	-	-	-	-	50D	-
o3: 拷贝 / 读取功能									
o3-01	拷贝动作选择	选择读取 / 拷贝 / 校验动作。 0: 拷贝指令等待 1: 读取（将变频器的参数读入 LCD 操作器。） （注）将变频器的参数读入操作器时，请将 o3-02 设定为 1（许可读取操作）。 2: 拷贝（将 LCD 操作器中存储的参数写入变频器） 3: 比较（将变频器的参数与 LCD 操作器中存储的参数进行对比。）	0 ~ 3	0	○	○	○	515	224
o3-02	读取动作选择	设定允许 / 禁止通过 LCD 操作器读取。 0: 无效（禁止读取） 1: 有效（允许读取）	0, 1	0	○	○	○	516	224

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
o4: 维护时期 维护时请使用 o4 参数。									
o4-01	累积运行时间设定	以 10 小时为单位设定变频器累积运行时间的初始值。累积运行时间从设定值开始计数。	0 ~ 9999	0	○	○	○	50B	224
o4-02	累积运行时间选择	选择 U4-01 (累积运行时间) 的计数的时间。 0: 累积变频器通电时间 (累积从通电开始到切断为止的时间) 1: 累积变频器运行时间 (累积变频器输出状态的时间)	0、1	0	○	○	○	50C	224
o4-03	冷却风扇维护设定 (运行时间)	设定要开始累积变频器冷却风扇运行时间的数值。冷却风扇的累积运行时间可通过 U4-03 来监视。<61>	0 ~ 9999	0	○	○	○	50E	275 225
o4-05	电容维护设定	设定主回路电容器的维护时期。可用 U4-05 来监视需要更换电容器的程度。	0 ~ 150	0%	○	○	○	51D	275 225
o4-07	冲击电流防止继电器维护设定	设定冲击电流防止继电器的维护时期。可用 U4-06 来监视需要更换冲击电流防止继电器的程度。	0 ~ 150	0%	○	○	○	523	275 225
o4-09	IGBT 维护设定	设定 IGBT 的维护时期。可用 U4-07 来监视需要更换 IGBT 的程度。	0 ~ 150	0%	○	○	○	525	275 225
o4-11	U2、U3 初始化选择	0: 保持 U2-□□ 与 U3-□□ 的内容。 1: 对 U2-□□ 与 U3-□□ 的内容进行初始化。 (o4-11 的值自动归零)	0、1	0	○	○	○	510	225
o4-12	kWh 监视初始化选择	0: 保持 U4-10 与 U4-11 的内容。 1: 对 U4-10 与 U4-11 的内容进行初始化。 (o4-12 的值自动归零)	0、1	0	○	○	○	512	225
o4-13	运行次数初始化选择	0: 保持运行次数 (U4-02) 1: 将运行次数 (U4-02) 初始化 (o4-13 的值自动归零)	0、1	0	○	○	○	528	226

- <11> 出厂设定根据 o1-03 (频率指令设定 / 显示的单位) 的设定而异。
- <12> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。
- <22> 运行中可变更设定。
- <25> 不能通过初始化 (A1-03 = 1110/2220/3330) 将参数复位至出厂设定。
- <61> 适用于软件版本为 1011 或更高版本的变频器。以 10h 为单位来设定 o4-03。设定为 30 时, 冷却风扇维护设定运行时间被计为 300h, 在 U4-03 的冷却风扇运行时间监视器上显示为 300H。旧版本软件以 1H 为单位进行设定。
- <89> 仅适用于软件版本为 1022 或更高版本的变频器。

◆ q: DriveWorksEZ 预约范围

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
q1-01 ~ q6-07	预约范围	DriveWorksEZ 预约范围	-	-	○	○	○	-	226

◆ r: DriveWorksEZ 连接参数

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
r1-01	DriveWorksEZ 用的连接参数 1 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 1 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1840	226
r1-02	DriveWorksEZ 用的连接参数 1 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 1 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1841	226
r1-03	DriveWorksEZ 用的连接参数 2 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 2 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1842	226
r1-04	DriveWorksEZ 用的连接参数 2 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 2 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1843	226
r1-05	DriveWorksEZ 用的连接参数 3 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 3 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1844	226
r1-06	DriveWorksEZ 用的连接参数 3 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 3 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1845	226
r1-07	DriveWorksEZ 用的连接参数 4 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 4 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1846	226
r1-08	DriveWorksEZ 用的连接参数 4 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 4 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1847	226
r1-09	DriveWorksEZ 用的连接参数 5 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 5 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1848	226
r1-10	DriveWorksEZ 用的连接参数 5 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 5 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1849	226
r1-11	DriveWorksEZ 用的连接参数 6 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 6 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	184A	226

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
r1-12	DriveWorksEZ 用的 连接参数 6 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 6 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	184B	226
r1-13	DriveWorksEZ 用的 连接参数 7 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 7 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	184C	226
r1-14	DriveWorksEZ 用的 连接参数 7 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 7 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	184D	226
r1-15	DriveWorksEZ 用的 连接参数 8 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 8 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	184E	226
r1-16	DriveWorksEZ 用的 连接参数 8 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 8 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	184F	226
r1-17	DriveWorksEZ 用的 连接参数 9 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 9 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1850	226
r1-18	DriveWorksEZ 用的 连接参数 9 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 9 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1851	226
r1-19	DriveWorksEZ 用的 连接参数 10 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 10 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1852	226
r1-20	DriveWorksEZ 用的 连接参数 10 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 10 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1853	226
r1-21	DriveWorksEZ 用的 连接参数 11 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 11 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1854	226
r1-22	DriveWorksEZ 用的 连接参数 11 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 11 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1855	226
r1-23	DriveWorksEZ 用的 连接参数 12 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 12 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1856	226
r1-24	DriveWorksEZ 用的 连接参数 12 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 12 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1857	226
r1-25	DriveWorksEZ 用的 连接参数 13 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 13 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1858	226
r1-26	DriveWorksEZ 用的 连接参数 13 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 13 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1859	226
r1-27	DriveWorksEZ 用的 连接参数 14 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 14 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	185A	226
r1-28	DriveWorksEZ 用的 连接参数 14 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 14 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	185B	226
r1-29	DriveWorksEZ 用的 连接参数 15 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 15 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	185C	226
r1-30	DriveWorksEZ 用的 连接参数 15 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 15 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	185D	226
r1-31	DriveWorksEZ 用的 连接参数 16 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 16 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	185E	226
r1-32	DriveWorksEZ 用的 连接参数 16 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 16 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	185F	226
r1-33	DriveWorksEZ 用的 连接参数 17 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 17 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1860	226
r1-34	DriveWorksEZ 用的 连接参数 17 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 17 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1861	226
r1-35	DriveWorksEZ 用的 连接参数 18 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 18 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1862	226
r1-36	DriveWorksEZ 用的 连接参数 18 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 18 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1863	226
r1-37	DriveWorksEZ 用的 连接参数 19 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 19 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1864	226
r1-38	DriveWorksEZ 用的 连接参数 19 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 19 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1865	226
r1-39	DriveWorksEZ 用的 连接参数 20 (上位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 20 (上位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1866	226
r1-40	DriveWorksEZ 用的 连接参数 20 (低位)	DriveWorksEZ 用的连接参数 20 (低位)	0000 ~ FFFF (H)	0	×	○	○	1867	226

◆ T: 电机的自学习

通过电机的自学习参数 (T 参数) 设定与自学习有关的参数。

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
T1-00	电机 1、2 的选择	选择进行自学习的电机。在进行了电机 1 和电机 2 的切换 (H1-□□ = 16) 时有效。 1: 第 1 电机 (利用 E1 ~ E2 参数进行设定。) 2: 第 2 电机 (利用 E3 ~ E4 参数进行设定。未选择第 2 电机时, 不显示该参数。)	1、2	1	○	○	×	700	96

No.	名称	内容	设定范围	出厂设定	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)	参考页码
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量		
T1-01	自学习模式选择	选择自学习的模式。 0: 旋转形自学习 2: 仅对线间电阻的停止形自学习 3: V/f 节能控制用自学习	0、2、3 <54>	在 PG V/f 控制模式下, 仅可选择 2、3 (选择电机 2 时仅限 2); 在无 PG 矢量控制模式下, 仅可选择 0、2	○	○	×	701	92 94 96
T1-02	电机输出电能	设定电机的额定输出电能 (kW)。 (注) 所使用电机的电能用 HP (马力) 表示时, 可通过以下计算公式转换为 kW。 kW = HP (马力) × 0.746	<76>	<12>	○	○	×	702	96
T1-03 <24>	电机额定电压	根据电机的铭牌值, 设定电机的基本电压 (V)。	0.0 ~ 255.5	200.0V	○	○	×	703	97
T1-04	电机额定电流	根据电机的铭牌值, 设定电机的额定电流 (A)。	变频器额定电流的 10% ~ 200%	<12>	○	○	×	704	97
T1-05	电机的基本频率	根据电机的铭牌值, 设定电机的基本频率 (Hz)。	0.0 ~ 400.0	60.0Hz	○	○	×	705	97
T1-06	电机的极数	根据电机的铭牌值, 设定电机的极数。	2 ~ 48	4 极	○	○	×	706	97
T1-07	电机的基本转速	根据电机的铭牌值, 设定电机的基本转速 (min ⁻¹)。	0 ~ 24000	1750min ⁻¹	○	○	×	707	97
T1-11	电机铁损	设定节能系数计算用铁损。接通电源后最初的显示为 E2-10 (转矩补偿的电机铁损) 的值。变更了 T1-02 的设定时, 将显示与变更后容量接近的电机容量的初始值。	0 ~ 65535	14W	○	×	×	70B	97
				根据电机代码的设定值或电机参数的设定值而异。					

<12> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。
 <24> 为 200V 级变频器的值。400V 级时, 为该值的 2 倍。
 <54> 可设定的自学习模式根据控制模式而异。在 V/f 控制模式下, 仅可选择 2、3 (选择第 2 电机时仅为 2)。在无 PG 矢量控制模式下, 仅可选择 0、2。
 <76> 设定范围因变频器的软件版本而异。
 1016 或更高版本: 0.03 ~ 650.00kW
 1015 或更低版本: 0.00 ~ 650.00kW

◆ U: 监视

监视参数 (U 参数) 是指可用驱动模式进行监视的参数。

No.	名称	内容	多功能模拟量输出时的 输出信号电平	设定单位	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量	
U1: 状态监视 显示变频器的运行状态时请使用 U1 参数								
U1-01	频率指令	显示频率指令值。 (显示单位可通过 o1-03 进行变更。)	10V: 最高频率	0.01Hz	○	○	○	40
U1-02	输出频率	显示输出频率。 (显示单位可通过 o1-03 进行变更。)	10V: 最高频率	0.01Hz	○	○	○	41
U1-03	输出电流	显示输出电流。	10V: 变频器额定电流	0.01A <27> <77>	○	○	○	42
U1-04	控制模式	确认 A1-02 (控制模式的选择) 中设定的控制模式。 0: 无 PG V/f 控制 2: 无 PG 矢量控制 5: PM 用无 PG 矢量控制	不能输出	-	○	○	○	43
U1-05	电机速度	显示检出的电机速度。 (设定 / 显示单位可通过 o1-03 进行变更。)	10V: 最高频率	0.01Hz	×	○	×	44
U1-06	输出电压指令	显示变频器内部的输出电压指令值。	10V: 200Vrms (400Vrms)	0.1V	○	○	○	45
U1-07	主回路直流电压	显示变频器内部的主回路直流电压。	10V: 400V (800V)	1V	○	○	○	46
U1-08	输出电能	显示输出电能 (内部检出值)。	10V: 变频器容量 (电机额定容量) (kW) <69>		○	○	○	47
U1-09	转矩指令 (内部)	显示监视矢量控制时的内部转矩指令值。	10V: 电机额定转矩	-	×	○	×	48

参数一览表

B

B.3 参数一览表

No.	名称	内容	多功能模拟量输出时的输出信号电平	设定单位	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量	
U1-10	输入端子的状态	显示输入端子的 ON/OFF。 	不能输出	-	○	○	○	49
U1-11	输出端子的状态	显示输出端子的 ON/OFF。 		-	○	○	○	4A
U1-12	运行状态	显示变频器的状态。 		-	○	○	○	4B
U1-13	频率指令 (电压) 端子 A1 输入电压	显示频率指令 (电压) 的输入端子 A1 的电压。当为 10V 输入时, 显示 100%。		10V: 100%	0.1%	○	○	○
U1-14	多功能模拟量输入端子 A2 输入电压	显示多功能模拟量输入端子 A2 的输入电压。当为 10V 输入时, 显示 100%。	10V: 100%	0.1%	○	○	○	4F
U1-16	软起动后的输出频率	显示软起动后的输出频率。显示滑差补偿等补偿功能未工作的频率。可通过 o1-03 (频率指令设定 / 显示的单位) 来设定。	10V: 最高频率	0.01Hz	○	○	○	53
U1-18	oPE 故障的参数	显示检出 oPE02 或 oPE08 (操作故障) 时最初的参数编号。	-	-	○	○	○	61
U1-19	MEMOBUS 通信故障代码	显示 MEMOBUS 通信故障的内容。 	不能输出	-	○	○	○	66
U1-24	输入脉冲监视	显示输入的脉冲序列的频率。	32000	-	○	○	○	7D
U1-25	软件 No. (FLASH)	Flash ID	不能输出	-	○	○	○	4D
U1-26	软件 No. (ROM)	ROM ID		-	○	○	○	5B
U1-27	信息 ID (操作器)	远程操作器的信息管理编号 (生产厂家管理用)		-	○	○	○	7A8
U1-28	信息 ID (变频器)	变频器主体的信息管理编号 (生产厂家管理用)		-	○	○	○	7A9

No.	名称	内容	多功能模拟量输出时的输出信号电平	设定单位	控制模式			MEMOBUS寄存器 (Hex)
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 的矢量	
U2: 故障跟踪 确认故障跟踪数据的内容时请使用 U2 参数。 <25>								
U2-01	当前正在发生的故障	显示当前正在发生的故障内容。	不能输出	-	○	○	○	80
U2-02	过去的故障	显示此前发生的故障内容。		-	○	○	○	81
U2-03	故障时的频率指令	显示“过去的故障”发生时的频率指令值。		0.01Hz	○	○	○	82
U2-04	故障时的输出频率	显示“过去的故障”发生时的输出频率。		0.01Hz	○	○	○	83
U2-05	故障时的输出电流	显示“过去的故障”发生时的输出电流。		<27> <77>	○	○	○	84
U2-06	故障时的电机速度	显示“过去的故障”发生时的电机速度。		0.01Hz	×	○	×	85
U2-07	故障时的输出电压指令	显示“过去的故障”发生时的输出电压指令。		0.1V	○	○	○	86
U2-08	故障时主回路直流电压	显示“过去的故障”发生时的主回路直流电压。		1V	○	○	○	87
U2-09	故障时的输出电能	显示“过去的故障”发生时的输出电能。		0.1kW	○	○	○	88
U2-10	故障时的转矩指令 (当为电机额定转矩时, 显示 100%)	显示“过去的故障”发生时的转矩指令。 (当为电机额定转矩时, 显示 100%)		0.1%	×	○	×	89
U2-11	故障时输入端子的状态	显示“过去的故障”发生时的输入端子状态。 (与 U1-10 相同的状态显示)		-	○	○	○	8A
U2-12	故障时输出端子的状态	显示“过去的故障”发生时的输出端子状态。 (与 U1-11 相同的状态显示)		-	○	○	○	8B
U2-13	故障时的运行状态	显示“过去的故障”发生时的运行状态。 (与 U1-12 相同的状态显示)		-	○	○	○	8C
U2-14	故障时的累积运行时间	显示“过去的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	8D
U2-15	故障时软启动的速度指令	显示“过去的故障”发生时软启动后的运行速度指令。 (与 U1-16 相同的状态显示)		0.01Hz	○	○	○	7E0
U2-16	故障时电机的 q 轴电流	显示“过去的故障”发生时电机的 q 轴电流。 (与 U6-01 相同的状态显示)		0.10%	×	○	○	7E1
U2-17	故障时电机的 d 轴电流	显示“过去的故障”发生时电机的 d 轴电流。 (与 U6-02 相同的状态显示)		0.10%	×	○	○	7E2
U3: 故障记录 故障记录超过 10 次时, 最旧的记录 (U3-10 的内容) 消失, 最新的故障将被记录在 U3-01 中。 <25>								
U3-01	1 次前发生的故障内容	显示 1 次前发生的故障内容。	不能输出	-	○	○	○	90 (800)
U3-02	2 次前发生的故障内容	显示 2 次前发生的故障内容。		-	○	○	○	91 (801)
U3-03	3 次前发生的故障内容	显示 3 次前发生的故障内容。		-	○	○	○	92 (802)
U3-04	4 次前发生的故障内容	显示 4 次前发生的故障内容。		-	○	○	○	93 (803)
U3-05	5 次前发生的故障内容	显示 5 次前发生的故障内容。		-	○	○	○	804
U3-06	6 次前发生的故障内容	显示 6 次前发生的故障内容。		-	○	○	○	805
U3-07	7 次前发生的故障内容	显示 7 次前发生的故障内容。		-	○	○	○	806
U3-08	8 次前发生的故障内容	显示 8 次前发生的故障内容。		-	○	○	○	807
U3-09	9 次前发生的故障内容	显示 9 次前发生的故障内容。		-	○	○	○	808
U3-10	10 次前发生的故障内容	显示 10 次前发生的故障内容。		-	○	○	○	809
U3-11	1 次前发生故障时的累积运行时间	显示“1 次前的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	94 (80A)
U3-12	2 次前发生故障时的累积运行时间	显示“2 次前的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	95 (80B)
U3-13	3 次前发生故障时的累积运行时间	显示“3 次前的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	96 (80C)
U3-14	4 次前发生故障时的累积运行时间	显示“4 次前的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	97 (80D)
U3-15	5 次前发生故障时的累积运行时间	显示“5 次前的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	80E
U3-16	6 次前发生故障时的累积运行时间	显示“6 次前的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	80F
U3-17	7 次前发生故障时的累积运行时间	显示“7 次前的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	810
U3-18	8 次前发生故障时的累积运行时间	显示“8 次前的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	811

参数一览表

B

B.3 参数一览表

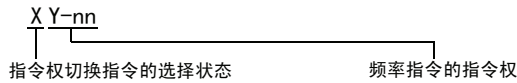
No.	名称	内容	多功能模拟量输出时的输出信号电平	设定单位	控制模式			MEMOBUS寄存器 (Hex)
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用无 PG 的矢量	
U3-19	9 次前发生故障的累积运行时间	显示“9 次前的故障”发生时的累积运行时间。	不能输出	1h	○	○	○	812
U3-20	10 次前发生故障时的累积运行时间	显示“10 次前的故障”发生时的累积运行时间。		1h	○	○	○	813
U4: 维护监视 显示变频器的维护信息时请使用 U4 参数。								
U4-01 <92>	累积运行时间	显示变频器的累积运行时间。累积运行时间的初始值可通过 o4-01 (累积运行时间设定) 进行设定。通过 o4-02 (累积运行时间选择) 设定累积电源接通时间或变频器运行时间。最大可显示到 99999。超过 99999 后则自动复位, 从 0 开始重新计数。	不能输出	1h	○	○	○	4C
U4-02	运行次数	显示变频器中设定的运行指令的次数。可通过 o4-13 (运行次数初始化选择) 进行初始化。最大可显示到 65535。超过 65535 后则自动复位, 从 0 开始重新计数。		○	○	○	75	
U4-03 <93>	冷却风扇运行时间	显示冷却风扇的累积运行时间。风扇运行时间的初始值可通过 o4-03 (冷却风扇维护设定) 进行设定。最大可显示到 99999。超过 99999 后则自动复位, 从 0 开始重新计数。<62>		1h	○	○	○	67
U4-04	冷却风扇维护	以“%”来显示冷却风扇的累积运行时间。大致更换标准为 90%。可通过 o4-03 进行初始化。		1%	○	○	○	7E
U4-05	电容维护时期	以“%”显示电解电容 (主回路、控制回路) 的维护时期。90% 为大致更换标准。可通过 o4-05 进行初始化。		1%	○	○	○	7C
U4-06	冲击电流防止继电器维护	以“%”来显示冲击电流防止继电器的维护时期。可通过 o4-07 进行初始化。		1%	○	○	○	7D6
U4-07	IGBT 维护	以“%”显示 IGBT 的维护时期。可通过 o4-09 进行初始化。		1%	○	○	○	7D7
U4-08 <59>	散热片的温度	显示变频器散热片的温度。	10V: 100°C	1°C	○	○	○	68
U4-09	LED 检查	LED 操作器所有显示位置的 LED 点亮	-	-	○	○	○	3C
U4-10	kWh (累计电能) 后 4 位	在监视器上显示变频器的输出电能按上位和低位分开进行显示。	不能输出	kWh	○	○	○	5C
U4-11	kWh (累计电能) 前 5 位	显示例) 12345678.9kWh 时的监视器显示为: U4-10 : 678.9kWh U4-11 : 12345MWh 模拟量监视: (不能输出)		MWh	○	○	○	5D
U4-13	峰值保持电流	显示运行中的峰值保持电流。		0.01A <77>	○	○	○	7CF
U4-14	峰值保持时的输出频率	显示运行中峰值保持电流时的输出频率。		0.01Hz	○	○	○	7D0
U4-16	电机过载累计值 (oL1)	对电流进行时间积分, 达到某一值后, 发生 oL1 (电机过载)。施加过大的负载时, 该监视值增大。	100%= oL1 检出值	0.1%	○	○	○	7D8
U4-18	频率指令选择结果	以 XY-nn 的形式显示频率指令的指令权目前在何处。(参照 346 页)	-	×	○	○	○	7DA
U4-19	来自 MEMOBUS 通信的频率指令	显示 MEMOBUS 通信频率指令的当前值。(10 进制)	-	×	○	○	○	7DB
U4-20	选购件的频率指令	显示通信选购件频率指令的当前值。(10 进制)	-	×	○	○	○	7DC
U4-21	运行指令选择结果	以 XY-nn 的形式显示运行指令的指令权目前在何处。(参照 346 页)	-	×	○	○	○	7DD
U4-22	MEMOBUS 通信的指令	以 16 进制的 4 位数来显示 MEMOBUS 通信的运行操作信号的状态 (寄存器编号 0001H)。(参照 346 页)	-	×	○	○	○	7DE
U4-23	选购件的指令	以 16 进制的 4 位数来显示通信选购件运行操作信号的状态。	-	×	○	○	○	7DF
U5: 应用程序监视 显示应用程序的设定时请使用 U5 参数。								
U5-01	PID 反馈量	显示 PID 控制时的反馈量。(以相当于最高频率的输入为 100% 进行显示)	10V: 最高频率	0.01%	○	○	○	57
U5-02	PID 输入量	显示 PID 输入量。(以最高频率为 100% 显示)		0.01%	○	○	○	63
U5-03	PID 的输出	显示 PID 控制输出。(以最高频率为 100% 显示)		0.01%	○	○	○	64
U5-04	PID 目标值	显示 PID 目标值。(以最高频率为 100% 显示)		0.01%	○	○	○	65
U5-05	PID 差动反馈	显示设定 PID 差动反馈 (多功能模拟量输入: 16) 时的差动反馈量		0.01%	○	○	○	7D2
U5-06	PID 反馈 2	显示 (U5-01) - (U5-05) 后的最终反馈量未使用差动反馈时, U5-01 和 U5-06 的值相同。		0.01%	○	○	○	7D3

No.	名称	内容	多功能模拟量输出时的输出信号电平	设定单位	控制模式			MEMOBUS 寄存器 (Hex)
					无 PG V/f	无 PG 矢量	PM 用 无 PG 的矢量	
U6: 控制监视 显示变频器的控制信息时请使用 U6 参数。								
U6-01	电机转子电流 (Iq)	显示电机 2 次电流的计算值。(当为电机额定 2 次电流时, 以 100% 显示。)	10V: 100%	0.1%	○	○	○	51
U6-02	电机励磁电流 (Id)	显示电机励磁电流的计算值。(当为电机额定 2 次电流时, 以 100% 显示。)	10V: 100%	0.1%	×	○	○	52
U6-03	速度控制 (ASR) 的输入	简易带 PG V/f 模式有效时, 显示速度控制的输入值。	10V: 最高频率	0.1%	○	×	×	-
U6-04	速度控制 (ASR) 的输出	简易带 PG V/f 模式有效时, 显示速度控制的输出值。	10V: 最高频率	0.1%	○	×	×	-
U6-05	输出电压指令 (Vq)	显示相对于电机 2 次电流控制的变频器内部电压指令值。(q 轴)	10V: AC200V (AC400V)	0.1VAC	×	○	○	59
U6-06	输出电压指令 (Vd)	显示相对于电机励磁电流控制的变频器内部电压指令值。(d 轴)	10V: AC200V (AC400V)	0.1VAC	×	○	○	5A
U6-07	q 轴 ACR 的输出	显示相对于电机 2 次电流的电流控制输出值。	10V: 100%	0.1%	×	○	×	5F
U6-08	d 轴 ACR 的输出	显示相对于电机励磁电流的电流控制输出值。	10V: 100%	0.1%	×	○	×	60
U6-20	频率指令偏置值 (UP2/DOWN2)	可实时查看频率指令调整中的偏置值。	10V: 最高频率	0.1%	○	○	○	7D4
U6-21	偏置频率	显示通过多功能接点输入 44 ~ 46 选择的偏置频率 d7-01、d7-02 以及 d7-03 的总和。	10V: 最高频率	0.1%	○	○	○	7D5
U6-80 ~ U6-99	选购件监视 1 ~ 20	通信选购卡固有的监视。监视内容因通信选购卡而异。详情请参照所使用的通信选购卡的使用说明书及技术手册。	不能输出	-	○	○	○	7B0 ~ 7F9
U8: DriveWorksEZ 用的用户监视 作为 DriveWorksEZ 用的参数, 预约 U8 参数								
U8-01	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 1	-	0.01%	○	○	○	1950
U8-02	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 2	-	0.01%	○	○	○	1951
U8-03	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 3	-	0.01%	○	○	○	1952
U8-04	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 4	-	0.01%	○	○	○	1953
U8-05	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 5	-	0.01%	○	○	○	1954
U8-06	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 6	-	0.01%	○	○	○	1955
U8-07	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 7	-	0.01%	○	○	○	1956
U8-08	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 8	-	0.01%	○	○	○	1957
U8-09	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 9	-	0.01%	○	○	○	1958
U8-10	-	DriveWorksEZ 用的用户监视 10	-	0.01%	○	○	○	1959

- <25> 不能通过初始化 (A1-03 = 1110/2220/3330) 将参数复位至出厂设定。
- <27> 用以下单位显示。详细内容请参照“变频器型号的查阅方法”(22 页)。
 - CIMR-V□BA0001 ~ BA0018、CIMR-V□2A0001 ~ 2A0040、CIMR-V□4A0001 ~ 4A0023: 以 0.01A 为单位
 - CIMR-V□2A0056、CIMR-V□2A0069、CIMR-V□4A0031、CIMR-V□4A0038: 以 0.1A 为单位
- <59> 适用于软件版本为 1011 以后的变频器。
- <62> 适用于软件版本为 1011 以后的变频器。在旧软件中, 最大次数为 65536。
- <69> V/f 控制时为 10V: 变频器容量 (kW); 矢量控制时为 10V: 变频器额定容量 (E2-11) (kW)
- <77> 使用操作器确认 U1-03、U2-05 及 U4-13 的值时以安培为单位显示, 但使用 MEMOBUS 通信进行确认时, 单位则变为“8192 (最大值) = 变频器额定电流 (A)”。因此, MEMOBUS 通信时的监视值为: 显示中的数字 ÷ 8192 × 变频器额定电流 (A)。
- <92> MEMOBUS 通信数据的单位为 10h。如果需要单位为 1h, 请参照编号为 0099H 的寄存器的内容。
- <93> MEMOBUS 通信数据的单位为 10h。如果需要单位为 1h, 请参照编号为 009BH 的寄存器的内容。

(注) 发生 CPF06、CPF24、oFA00、Uv1、Uv2、Uv3 故障时, 不进行故障跟踪。

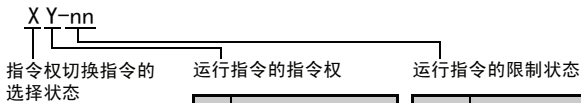
U4-18 (频率指令选择结果) 的监视代码



No.	内容
1	指令权切换指令 1 (b1-01)
2	指令权切换指令 2 (b1-15)

No.	内容
0-01	LED 操作器或 LCD 操作器
1-01	模拟量输入端子 (A1 端子)
1-02	模拟量输入端子 (A2 端子)
1-03	模拟量输入端子 (A3 端子)
2-02 ~ 2-17	多段速指令 (d1-02 ~ 17)
3-01	MEMOBUS 通信
4-01	选购卡
5-01	脉冲序列指令
7-01	DriveWorksEZ

U4-21 (运行指令选择结果) 的监视代码



No.	内容
1	指令权切换指令 1 (b1-02)
2	指令权切换指令 2 (b1-16)

No.	内容
0	LED 操作器
1	控制回路端子 (顺控输入)
3	MEMOBUS 通信
4	选购卡
7	DriveWorksEZ

No.	内容
00	非限制状态
01	程序模式下停止中运行指令 ON
02	LOCAL → REMOTE 切换时运行指令 ON
03	接通电源后的 MCON 等待 (10 秒后 Uv1 或 Uv 闪烁)
04	停止后的再次运行禁止中
05	紧急停止 (多功能接点输入、LED 操作器)
06	b1-17 (电源 ON/OFF 时的运行选择)
07	带定时功能的自由运行停止时基极封锁中
08	频率指令 < E1-09 (最低输出频率) 时基极封锁中
09	Enter 指令等待
10	参数拷贝中运行指令 ON

U4-22 (MEMOBUS 通信指令) 的监视代码

No.	内容	No.	内容
0	正转运行 / 停止 1: 正转运行	8	多功能输入指令 5
1	反转运行 / 停止 1: 反转运行	9	多功能输入指令 6
2	外部故障 1: 故障 (EF0)	A	多功能输入指令 7
3	故障复位 1: 复位指令	B	未使用
4	多功能输入指令 1 (正转 / 停止时为 ComRef)	C	未使用
5	多功能输入指令 2 (反转 / 停止时为 ComCtrl)	D	未使用
6	多功能输入指令 3	E	未使用
7	多功能输入指令 4	F	未使用

B.4 出厂设定值随控制模式的选择而变化的参数

根据控制模式的选择设定的变化，以下参数的出厂设定值将会变化。

表 B.3 出厂设定值随 A1-02 变化的参数

No.	名称	设定范围	设定单位	控制模式 (A1-02 的设定值)		
				无 PG V/f (0)	无 PG 矢量 (2)	PM 用无 PG 矢量 (5)
b3-02	速度搜索动作电流 (电流检出形)	0 ~ 200	1%	120	100	-
b3-08	速度搜索用电流控制增益 (速度推定形)	0.00 ~ 6.00	-	0.50 <12>	0.50 <12>	0.30
b8-02	节能控制增益	0.0 ~ 10.0	0.1	-	0.7	-
C2-01	加速开始时的 S 字特性时间	0.00 ~ 10.00	0.01s	0.20	0.20	1.00
C3-01	滑差补偿增益	0.0 ~ 2.5	0.1	0.0	1.0	-
C3-02	滑差补偿一次延迟时间常数	0 ~ 10000	1ms	2000	200	-
C4-01	转矩补偿 (转矩提升) 增益	0.00 ~ 2.50	0.01	1.00	1.00	0.00
C4-02	转矩补偿的一次延迟时间常数	0 ~ 10000	1ms	200	20	100
C6-02	载波频率选择	1 ~ F	1	7 <12>	7 <12>	2
E1-04	最高输出频率	40.0 ~ 400.0	0.1Hz	60	60	<10>
E1-05	最大电压 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	200.0	200.0	<10>
E1-06	基本频率	0.0 ~ 400.0	0.1Hz	60.0	60.0	<10>
E1-07	中间输出频率	0.0 ~ 400.0	0.1Hz	3.0	3.0	-
E1-08	中间输出频率电压 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	16.0	12.0	-
E1-09	最低输出频率	0.0 ~ 400.0	0.1Hz	1.5	0.5	<10>
E1-10	最低输出频率电压 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	12.0	2.5	-
E1-11	中间输出频率 2	0.0 ~ 400.0	0.1Hz	0.0	0.0	-
E1-12	中间输出频率电压 2 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	0.0	0.0	-
E1-13	基本电压 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	0.0	0.0	-
L1-01	电机保护功能选择	0 ~ 4	-	1	1	4
L3-20	主回路电压调整增益	0.00 ~ 5.00	0.01	1.00	0.30	0.65
L3-21	加减速率计算增益	0.00 ~ 200.00	0.01	1.00	1.00	2.50

<10> 出厂设定根据 E5-01 (电机代码的选择 (PM 用)) 的设定而异。

<12> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。

<24> 为 200V 级变频器的值。400V 级时, 为该值的 2 倍。

表 B.4 出厂设定值随 E3-01 变化的参数

No.	名称	设定范围	设定单位	控制模式 (E3-01 的设定值)	
				无 PG V/f (0)	无 PG 矢量 (2)
E3-04	电机 2 的最高输出频率	40.0 ~ 400.0	0.1Hz	60.0	60.0
E3-05	电机 2 的最大电压 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	200.0	200.0
E3-06	电机 2 的基本频率	0.0 ~ 400.0	0.1Hz	60.0	60.0
E3-07	电机 2 的中间输出频率	0.0 ~ 400.0	0.1Hz	3.0	3.0
E3-08	电机 2 的中间输出频率电压 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	16.0	12.0
E3-09	电机 2 的最低输出频率	0.0 ~ 400.0	0.1Hz	1.5	0.5
E3-10	电机 2 的最低输出频率电压 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	12.0	2.5
E3-11	电机 2 的中间输出频率 2	0.0 ~ 400.0	0.1Hz	0.0	0.0
E3-12	电机 2 的中间输出频率电压 2 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	0.0	0.0
E3-13	电机 2 的基本电压 <24>	0.0 ~ 255.0	0.1V	0.0	0.0
E4-14	电机 2 的滑差补偿增益	0.0 ~ 2.5	0.1	0.0	1.0

<24> 为 200V 级变频器的值。400V 级时, 为该值的 2 倍。

B.5 出厂设定值随 E1-03 (V/f 曲线) 而变化的参数

以下参数的出厂设定值因 A1-02 (控制模式的选择) 和 E1-03 (V/f 曲线选择) 的组合而变化。

表 B.5 因 V/f 曲线而变化的变频器出厂设定值
(CIMR-VBBA0001 ~ CIMR-VBBA0010; CIMR-VB2A0001 ~ CIMR-VB2A0010; CIMR-VB4A0001 ~ CIMR-VB4A0005)

No.	单位	出厂设定															无 PG 矢量控制	
		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E		F <55>
E1-03	-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F <55>	60.0
E1-04	Hz	50.0	60.0	60.0	72.0	50.0	50.0	60.0	60.0	50.0	50.0	60.0	60.0	90.0	120.0	180.0	60.0	60.0
E1-05 <24>	V	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0
E1-06	Hz	50.0	60.0	50.0	60.0	50.0	50.0	60.0	60.0	50.0	50.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0
E1-07	Hz	2.5	3.0	3.0	3.0	25.0	25.0	30.0	30.0	2.5	2.5	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0
E1-08 <24>	V	16.0	16.0	16.0	16.0	35.0	50.0	35.0	50.0	19.0	24.0	19.0	24.0	16.0	16.0	16.0	16.0	12.0
E1-09	Hz	1.3	1.5	1.5	1.5	1.3	1.3	1.5	1.5	1.3	1.3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	0.5
E1-10 <24>	V	12.0	12.0	12.0	12.0	8.0	9.0	8.0	9.0	12.0	13.0	12.0	15.0	12.0	12.0	12.0	12.0	2.5

<24> 为 200V 级变频器的值。400V 级时，为该值的 2 倍。
<55> 作为 E1-04 ~ E1-10 和 E2-04 ~ E2-10 的出厂设定使用。

表 B.6 因 V/f 曲线而变化的变频器的出厂设定值
(CIMR-VBBA0012 ~ CIMR-VBBA0018; CIMR-VB2A0012 ~ CIMR-VB2A0069; CIMR-VB4A0007 ~ CIMR-VB4A0038)

No.	单位	出厂设定															无 PG 矢量控制	
		0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E		F <55>
E1-03	-	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	A	B	C	D	E	F <55>	60.0
E1-04	Hz	50.0	60.0	60.0	72.0	50.0	50.0	60.0	60.0	50.0	50.0	60.0	60.0	90.0	120.0	180.0	60.0	60.0
E1-05 <24>	V	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0
E1-06	Hz	50.0	60.0	50.0	60.0	50.0	50.0	60.0	60.0	50.0	50.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0	60.0
E1-07	Hz	2.5	3.0	3.0	3.0	25.0	25.0	30.0	30.0	2.5	2.5	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0	3.0
E1-08 <24>	V	14.0	14.0	14.0	14.0	35.0	50.0	35.0	50.0	18.0	23.0	18.0	23.0	14.0	14.0	14.0	14.0	11.0
E1-09	Hz	1.3	1.5	1.5	1.5	1.3	1.3	1.5	1.5	1.3	1.3	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	1.5	0.5
E1-10 <24>	V	7.0	7.0	7.0	7.0	6.0	7.0	6.0	7.0	9.0	11.0	9.0	13.0	7.0	7.0	7.0	7.0	2.5

<24> 为 200V 级变频器的值。400V 级时，为该值的 2 倍。
<55> 作为 E1-04 ~ E1-10 和 E2-04 ~ E2-10 的出厂设定使用。

B.6 出厂设定值随 o2-04（变频器容量选择）而变化的参数

表 B.7 出厂设定值随 o2-04 而变化的参数（单相 200V 级）

No.	名称	单位	出厂设定值					
			BA0001		BA0002		BA0003	
-	变频器型号 CIMR-V□	-	HD	ND	HD	ND	HD	ND
C6-01	ND/HD 选择	-	0	1	0	1	0	1
o2-04	变频器容量选择	Hex.	30		31		32	
E2-11 (E4-11、T1-02)	电机额定容量	kW	0.1	0.2	0.2	0.4	0.4	0.75
b3-06	速度搜索中的输出电流 1（速度推定形）	-	1	1	1	1	1	1
b3-08	速度搜索用电流控制增益（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b8-04	节能系数	-	481.7	356.9	356.9	288.2	288.2	223.7
C6-02	载波频率选择	-	4	7	4	7	4	7
E2-01 (E4-01、T1-04)	电机额定电流	A	0.6	1.1	1.1	1.9	1.9	3.3
E2-02 (E4-02)	电机额定滑差	Hz	2.5	2.6	2.6	2.9	2.9	2.5
E2-03 (E4-03)	电机的空载电流	A	0.4	0.8	0.8	1.2	1.2	1.8
E2-05 (E4-05)	电机线间电阻	Ω	35.98	20.56	20.56	9.84	9.842	5.156
E2-06 (E4-06)	电机漏电感	%	21.6	20.1	20.1	18.2	18.2	13.8
E2-10 (E4-10)	电机铁损	W	6	11	11	14	14	26
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	Hex.	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	0002	0002
L2-02	瞬时停电补偿时间	s	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1
L2-03	最小基极封锁（BB）时间	s	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3
L2-04	电压恢复时间	s	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
L2-05	主回路欠电压（Uv）检出值	V	160	160	160	160	160	160
L3-24	惯性换算的电机加速时间	s	0.178	0.178	0.178	0.178	0.178	0.142
L8-02	散热片过热（oH）预警检出值	°C	115	115	115	115	110	110
L8-09	接地短路保护的选择	-	0	0	0	0	0	0
L8-35	装置安装方法选择	-	0	0	0	0	0	0
L8-38	载波频率递减选择	-	1	1	1	1	1	1
n1-03	防止失调时间常数	ms	10	10	10	10	10	10
n2-01	速度反馈检出抑制（AFR）增益	-	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00

No.	名称	单位	出厂设定值							
			BA0006		BA0010		BA0012		BA0018	
-	变频器型号 CIMR-V□	-	HD	ND	HD	ND	HD	ND	HD	
C6-01	ND/HD 选择	-	0	1	0	1	0	1	0	
o2-04	变频器容量选择	Hex.	33		34		35		37	
E2-11 (E4-11、T1-02)	电机额定容量	kW	0.75	1.1	1.5	2.2	2.2	3.0	3.7	
b3-06	速度搜索中的输出电流 1（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	
b3-08	速度搜索用电流控制增益（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	
b8-04	节能系数	-	223.7	169.4	169.4	156.8	156.8	136.4	122.9	
C6-02	载波频率选择	-	4	7	3	7	3	7	3	
E2-01 (E4-01、T1-04)	电机额定电流	A	3.3	6.2	6.2	8.5	8.5	11.4	14.0	
E2-02 (E4-02)	电机额定滑差	Hz	2.5	2.6	2.6	2.9	2.9	2.7	2.73	
E2-03 (E4-03)	电机的空载电流	A	1.8	2.8	2.8	3	3	3.7	4.5	
E2-05 (E4-05)	电机线间电阻	Ω	5.156	1.997	1.997	1.601	1.601	1.034	0.771	
E2-06 (E4-06)	电机漏电感	%	13.8	18.5	18.5	18.4	18.4	19	19.6	
E2-10 (E4-10)	电机铁损	W	26	53	53	77	77	91	112	
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	Hex.	0003	0003	0005	0005	0006	0006	0008	
L2-02	瞬时停电补偿时间	s	0.2	0.2	0.3	0.3	0.5	0.5	1.0	
L2-03	最小基极封锁（BB）时间	s	0.3	0.4	0.4	0.5	0.5	0.5	0.6	
L2-04	电压恢复时间	s	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	
L2-05	主回路欠电压（Uv）检出值	V	160	160	160	160	160	160	160	
L3-24	惯性换算的电机加速时间	s	0.142	0.142	0.166	0.145	0.145	0.145	0.154	
L8-02	散热片过热（oH）预警检出值	°C	105	105	100	100	95	95	100	
L8-09	接地短路保护的选择	-	0	0	0	0	0	0	0	
L8-35	装置安装方法选择	-	0	0	0	0	0	0	0	
L8-38	载波频率递减选择	-	1	1	1	1	1	1	1	
n1-03	防止失调时间常数	ms	10	10	10	10	10	10	10	
n2-01	速度反馈检出抑制（AFR）增益	-	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.50	

B.6 出厂设定值随 o2-04 (变频器容量选择) 而变化的参数

表 B.8 出厂设定值随 o2-04 而变化的参数 (三相 200V 级)

No.	名称	单位	出厂设定值									
			2A0001		2A0002		2A0004		2A0006		2A0008	
-	变频器型号 CIMR-V□	-	HD	ND	HD	ND	HD	ND	HD	ND	HD	ND
C6-01	ND/HD 选择	-	0	1	0	1	0	1	0	1	0	1
o2-04	变频器容量选择	Hex.	60		61		62		63		64	
E2-11 (E4-11、T1-02)	电机额定容量	kW	0.1	0.2	0.2	0.4	0.4	0.75	0.75	1.1	1.1	1.5
b3-06	速度搜索中的输出电流 1 (速度推定形)	-	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	1.0	0.5	0.5	0.5	0.5
b3-08	速度搜索用 电流控制增益 (速度推定形)	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b8-04	节能系数	-	481.7	356.9	356.9	288.2	288.2	223.7	223.7	196.6	196.6	169.4
C6-02	载波频率选择	-	4	7	4	7	4	7	4	7	3	7
E2-01 (E4-01、T1-04)	电机额定电流	A	0.6	1.1	1.1	1.9	1.9	3.3	3.3	4.9	4.9	6.2
E2-02 (E4-02)	电机额定滑差	Hz	2.5	2.6	2.6	2.9	2.9	2.5	2.5	2.6	2.6	2.6
E2-03 (E4-03)	电机的空载电流	A	0.4	0.8	0.8	1.2	1.2	1.8	1.8	2.3	2.3	2.8
E2-05 (E4-05)	电机线间电阻	Ω	35.98	20.56	20.56	9.84	9.842	5.156	5.156	3.577	3.577	1.997
E2-06 (E4-06)	电机漏电感	%	21.6	20.1	20.1	18.2	18.2	13.8	13.8	18.5	18.5	18.5
E2-10 (E4-10)	电机铁损	W	6	11	11	14	14	26	26	38	38	53
E5-01	电机代码的选择 (PM 用)	Hex.	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	0002	0002	0003	0003	FFFF	FFFF
L2-02	瞬时停电补偿时间	s	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.1	0.2	0.2	0.3	0.3
L2-03	最小基极封锁 (BB) 时间	s	0.2	0.2	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.4	0.4	0.4
L2-04	电压恢复时间	s	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
L2-05	主回路欠电压 (Uv) 检出值	V	190	190	190	190	190	190	190	190	190	190
L3-24	惯性换算的电机加速时间	s	0.178	0.178	0.178	0.178	0.178	0.142	0.142	0.142	0.142	0.166
L8-02	散热片过热 (oH) 预警检出值	°C	110	110	110	110	115	115	100	100	100	100
L8-09	接地短路保护的选择	-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
L8-35	装置安装方法选择	-	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
L8-38	载波频率递减选择	-	1	1	1	1	1	1	1	1	1	1
n1-03	防止失调时间常数	ms	10	10	10	10	10	10	10	10	10	10
n2-01	速度反馈检出抑制 (AFR) 增益	-	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00

No.	名称	单位	出厂设定值							
			2A0010		2A0012		2A0018		2A0020	
-	变频器型号 CIMR-V□	-	HD	ND	HD	ND	HD	ND	HD	ND
C6-01	ND/HD 选择	-	0	1	0	1	0	1	0	1
o2-04	变频器容量选择	Hex.	65		66		67		68	
E2-11 (E4-11、T1-02)	电机额定容量	kW	1.5	2.2	2.2	3.0	3.0	3.7	3.7	5.5
b3-06	速度搜索中的输出电流 1 (速度推定形)	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b3-08	速度搜索用 电流控制增益 (速度推定形)	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b8-04	节能系数	-	169.4	156.8	156.8	136.4	136.4	122.9	122.9	94.8
C6-02	载波频率选择	-	3	7	3	7	3	7	3	7
E2-01 (E4-01、T1-04)	电机额定电流	A	6.2	8.5	8.5	11.4	11.4	14	14	19.6
E2-02 (E4-02)	电机额定滑差	Hz	2.6	2.9	2.9	2.7	2.7	2.73	2.73	1.5
E2-03 (E4-03)	电机的空载电流	A	2.8	3.0	3.0	3.7	3.7	4.5	4.5	5.1
E2-05 (E4-05)	电机线间电阻	Ω	1.997	1.601	1.601	1.034	1.034	0.771	0.771	0.399
E2-06 (E4-06)	电机漏电感	%	18.5	18.4	18.4	19	19	19.6	19.6	18.2
E2-10 (E4-10)	电机铁损	W	53	77	77	91	91	112	112	172
E5-01	电机代码的选择 (PM 用)	Hex.	0005	0005	0006	0006	FFFF	FFFF	0008	0008
L2-02	瞬时停电补偿时间	s	0.3	0.3	0.5	0.5	1	1	1	1
L2-03	最小基极封锁 (BB) 时间	s	0.4	0.5	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.7
L2-04	电压恢复时间	s	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.6
L2-05	主回路欠电压 (Uv) 检出值	V	190	190	190	190	190	190	190	190
L3-24	惯性换算的电机加速时间	s	0.166	0.145	0.145	0.145	0.145	0.154	0.154	0.168
L8-02	散热片过热 (oH) 预警检出值	°C	100	100	100	100	110	110	110	110
L8-09	接地短路保护的选择	-	0	0	0	0	0	0	0	0
L8-35	装置安装方法选择	-	0	0	0	0	0	0	0	0
L8-38	载波频率递减选择	-	1	1	1	1	1	1	1	1
n1-03	防止失调时间常数	ms	10	10	10	10	10	10	10	10
n2-01	速度反馈检出抑制 (AFR) 增益	-	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00

No.	名称	单位	出厂设定值							
			2A0030		2A0040		2A0056		2A0069	
-	变频器型号 CIMR-V□	-	HD	ND	HD	ND	HD	ND	HD	ND
C6-01	ND/HD 选择	-	0	1	0	1	0	1	0	1
o2-04	变频器容量选择	Hex.	6A		6B		6D		6E	
E2-11 (E4-11、T1-02)	电机额定容量	kW	5.5	7.5	7.5	11	11	15	15	18.5
b3-06	速度搜索中的输出电流 1（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b3-08	速度搜索用电流控制增益（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b8-04	节能系数	-	94.75	72.69	72.69	70.44	70.44	63.13	63.13	57.87
C6-02	载波频率选择	-	3	7	3	7	3	7	3	7
E2-01 (E4-01、T1-04)	电机额定电流	A	19.6	26.6	26.6	39.7	39.7	53	53	65.8
E2-02 (E4-02)	电机额定滑差	Hz	1.5	1.3	1.3	1.7	1.7	1.6	1.6	1.67
E2-03 (E4-03)	电机的空载电流	A	5.1	8.0	8.0	11.2	11.2	15.2	15.2	15.7
E2-05 (E4-05)	电机线间电阻	Ω	0.399	0.288	0.288	0.230	0.230	0.138	0.138	0.101
E2-06 (E4-06)	电机漏电感	%	18.2	15.5	15.5	19.5	19.5	17.2	17.2	15.7
E2-10 (E4-10)	电机铁损	W	172	262	262	245	245	272	272	505
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	Hex.	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF
L2-02	瞬时停电补偿时间	s	1	1	1	1	2	2	2	2
L2-03	最小基极封锁（BB）时间	s	0.7	0.8	0.8	0.9	0.9	1	1	1
L2-04	电压恢复时间	s	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.6	0.6	0.6
L2-05	主回路欠电压（Uv）检出值	V	190	190	190	190	190	190	190	190
L3-24	惯性换算的电机加速时间	s	0.168	0.175	0.175	0.265	0.265	0.244	0.244	0.317
L8-02	散热片过热（oH）预警检出值	°C	115	115	121	121	120	120	120	120
L8-09	接地短路保护的选择	-	1	1	1	1	1	1	1	1
L8-35	装置安装方法选择	-	2	2	2	2	2	2	2	2
L8-38	载波频率递减选择	-	2	2	2	2	2	2	2	2
n1-03	防止失调时间常数	ms	10	10	10	10	10	10	10	10
n2-01	速度反馈检出抑制（AFR）增益	-	1.50	1.50	1.50	1.50	1.50	1.50	1.50	1.50

表 B.9 出厂设定值随 o2-04 而变化的参数（三相 400V 级）

No.	名称	单位	出厂设定值							
			4A0001		4A0002		4A0004		4A0005	
-	变频器型号 CIMR-V□	-	HD	ND	HD	ND	HD	ND	HD	ND
C6-01	ND/HD 选择	-	0	1	0	1	0	1	0	1
o2-04	变频器容量选择	Hex.	91		92		93		94	
E2-11 (E4-11、T1-02)	电机额定容量	kW	0.2	0.4	0.4	0.75	0.75	1.5	1.5	2.2
b3-06	速度搜索中的输出电流 1（速度推定形）	-	1.0	1.0	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b3-08	速度搜索用电流控制增益（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b8-04	节能系数	-	713.8	576.4	576.4	447.4	447.4	338.8	338.8	313.6
C6-02	载波频率选择	-	3	7	3	7	3	7	3	7
E2-01 (E4-01、T1-04)	电机额定电流	A	0.6	1	1	1.6	1.6	3.1	3.1	4.2
E2-02 (E4-02)	电机额定滑差	Hz	2.5	2.9	2.9	2.6	2.6	2.5	2.5	3
E2-03 (E4-03)	电机的空载电流	A	0.4	0.6	0.6	0.8	0.8	1.4	1.4	1.5
E2-05 (E4-05)	电机线间电阻	Ω	83.94	38.2	38.198	22.459	22.459	10.1	10.1	6.495
E2-06 (E4-06)	电机漏电感	%	21.9	18.2	18.2	14.3	14.3	18.3	18.3	18.7
E2-10 (E4-10)	电机铁损	W	12	14	14	26	26	53	53	77
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	Hex.	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF
L2-02	瞬时停电补偿时间	s	0.1	0.1	0.1	0.1	0.2	0.2	0.3	0.3
L2-03	最小基极封锁（BB）时间	s	0.2	0.2	0.2	0.3	0.3	0.4	0.4	0.5
L2-04	电压恢复时间	s	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
L2-05	主回路欠电压（Uv）检出值	V	380	380	380	380	380	380	380	380
L3-24	惯性换算的电机加速时间	s	0.178	0.178	0.178	0.142	0.142	0.166	0.166	0.145
L8-02	散热片过热（oH）预警检出值	°C	110	110	110	110	110	110	90	90
L8-09	接地短路保护的选择	-	0	0	0	0	0	0	0	0
L8-35	装置安装方法选择	-	0	0	0	0	0	0	0	0
L8-38	载波频率递减选择	-	1	1	1	1	1	1	1	1
n1-03	防止失调时间常数	ms	10	10	10	10	10	10	10	10
n2-01	速度反馈检出抑制（AFR）增益	-	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00

参数一览表

B

B.6 出厂设定值随 o2-04（变频器容量选择）而变化的参数

No.	名称	单位	出厂设定值					
			4A0007		4A0009		4A0011	
-	变频器型号 CIMR-V□	-						
C6-01	ND/HD 选择	-	HD	ND	HD	ND	HD	ND
			0	1	0	1	0	1
o2-04	变频器容量选择	Hex.	95		96		97	
E2-11 (E4-11、T1-02)	电机额定容量	kW	2.2	3.0	3.0	3.7	4.0	5.5
b3-06	速度搜索中的输出电流 1（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b3-08	速度搜索用 电流控制增益（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b8-04	节能系数	-	313.6	265.7	265.7	245.8	245.8	189.5
C6-02	载波频率选择	-	3	7	3	7	3	7
E2-01 (E4-01、T1-04)	电机额定电流	A	4.2	5.7	5.7	7	7	9.8
E2-02 (E4-02)	电机额定滑差	Hz	3	2.7	2.7	2.7	2.7	1.5
E2-03 (E4-03)	电机的空载电流	A	1.5	1.9	1.9	2.3	2.3	2.6
E2-05 (E4-05)	电机线间电阻	Ω	6.495	4.360	4.360	3.333	3.333	1.595
E2-06 (E4-06)	电机漏电感	%	18.7	19	19	19.3	19.3	18.2
E2-10 (E4-10)	电机铁损	W	77	105	105	130	130	193
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	Hex.	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF
L2-02	瞬时停电补偿时间	s	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
L2-03	最小基极封锁（BB）时间	s	0.5	0.5	0.5	0.6	0.6	0.7
L2-04	电压恢复时间	s	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3
L2-05	主回路欠电压（Uv）检出值	V	380	380	380	380	380	380
L3-24	惯性换算的电机加速时间	s	0.145	0.145	0.145	0.154	0.154	0.154
L8-02	散热片过热（oH）预警检出值	°C	100	100	100	100	100	100
L8-09	接地短路保护的选择	-	0	0	0	0	0	0
L8-35	装置安装方法选择	-	0	0	0	0	0	0
L8-38	载波频率递减选择	-	1	1	1	1	1	1
n1-03	防止失调时间常数	ms	10	10	10	10	10	10
n2-01	速度反馈检出抑制（AFR）增益	-	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00	1.00

No.	名称	单位	出厂设定值							
			4A0018		4A0023		4A0031		4A0038	
-	变频器型号 CIMR-V□	-								
C6-01	ND/HD 选择	-	HD	ND	HD	ND	HD	ND	HD	ND
			0	1	0	1	0	1	0	1
o2-04	变频器容量选择	Hex.	99		9A		9C		9D	
E2-11 (E4-11、T1-02)	电机额定容量	kW	5.5	7.5	7.5	11	11	15	15	18.5
b3-06	速度搜索中的输出电流 1（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b3-08	速度搜索用 电流控制增益（速度推定形）	-	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5	0.5
b8-04	节能系数	-	189.5	145.38	145.38	140.88	140.88	126.26	126.26	115.74
C6-02	载波频率选择	-	3	7	3	7	3	7	3	7
E2-01 (E4-01、T1-04)	电机额定电流	A	9.8	13.3	13.3	19.9	19.9	26.5	26.5	32.9
E2-02 (E4-02)	电机额定滑差	Hz	1.5	1.3	1.3	1.7	1.7	1.6	1.6	1.67
E2-03 (E4-03)	电机的空载电流	A	2.6	4	4	5.6	5.6	7.6	7.6	7.8
E2-05 (E4-05)	电机线间电阻	Ω	1.595	1.152	1.152	0.922	0.922	0.55	0.55	0.403
E2-06 (E4-06)	电机漏电感	%	18.2	15.5	15.5	19.6	19.6	17.2	17.2	20.1
E2-10 (E4-10)	电机铁损	W	193	263	263	385	385	440	440	508
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	Hex.	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF	FFFF
L2-02	瞬时停电补偿时间	s	0.8	0.8	1	1	2	2	2	2
L2-03	最小基极封锁（BB）时间	s	0.7	0.8	0.8	0.9	0.9	1	1	1
L2-04	电压恢复时间	s	0.3	0.3	0.3	0.3	0.3	0.6	0.6	0.6
L2-05	主回路欠电压（Uv）检出值	V	380	380	380	380	380	380	380	380
L3-24	惯性换算的电机加速时间	s	0.168	0.175	0.175	0.265	0.265	0.244	0.244	0.317
L8-02	散热片过热（oH）预警检出值	°C	110	110	110	110	110	110	110	110
L8-09	接地短路保护的选择	-	1	1	1	1	1	1	1	1
L8-35	装置安装方法选择	-	2	2	2	2	2	2	2	2
L8-38	载波频率递减选择	-	2	2	2	2	2	2	2	2
n1-03	防止失调时间常数	ms	10	10	10	10	10	10	10	10
n2-01	速度反馈检出抑制（AFR）增益	-	1.50	1.50	1.50	1.50	1.50	1.50	1.50	1.50

B.7 出厂设定值随 E5-01（电机代码的选择：PM 用）而变化的参数

根据 E5-01（电机代码的选择：PM 用）的变化，以下参数的出厂设定值将会变化。未在此说明的电机代码不能进行设定。

◆ SMRA 系列（SPM 电机）

表 B.10 SMRA 系列（1800min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值				
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	0002	0003	0005	0006	0008
	电压等级	-	200V	200V	200V	200V	200V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW
	电机转速	min ⁻¹	1800	1800	1800	1800	1800
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	2.1	4.0	6.9	10.8	17.4
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	8	8	8	8	8
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	2.47	1.02	0.679	0.291	0.169
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	12.7	4.8	3.9	3.6	2.5
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	12.7	4.8	3.9	3.6	2.5
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	0	0	0	0	0
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	62.0	64.1	73.4	69.6	72.2
E1-04	最高输出频率	Hz	120	120	120	120	120
E1-05	最大电压	V	200.0	200.0	200.0	200.0	200.0
E1-06	基本频率	Hz	120	120	120	120	120
E1-09	最低输出频率	Hz	6	6	6	6	6
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.064	0.066	0.049	0.051	0.044
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	0	0	0	0	0

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

表 B.11 SMRA 系列（3600min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值			
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	0103	0105	0106	0108
	电压等级	-	200V	200V	200V	200V
	容量	-	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW
	电机转速	min ⁻¹	3600	3600	3600	3600
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.75	1.5	2.2	3.7
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	4.1	8.0	10.5	16.5
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	8	8	8	8
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	0.538	0.20	0.15	0.097
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	3.2	1.3	1.1	1.1
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	3.2	1.3	1.1	1.1
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	0	0	0	0
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	32.4	32.7	36.7	39.7
E1-04	最高输出频率	Hz	240	240	240	240
E1-05	最大电压	V	200.0	200.0	200.0	200.0
E1-06	基本频率	Hz	240	240	240	240
E1-09	最低输出频率	Hz	12	12	12	12
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.137	0.132	0.132	0.122
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	0	0	0	0

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

◆ SSR1 系列（IPM 电机）

出厂设定值内容因变频器的软件版本而异。

■ 软件版本为 1017 或更低版本

表 B.12 SSR1 系列（200V 级，1750min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1202	1203	1205	1206	1208	120A	120B	120D	120E	120F
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	—	1202	1203	1205	1206	1208	120A	120B	120D	120E	120F
	电压等级	—	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V
	容量	—	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11.0	15	18.0
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	1.65	2.97	5.50	8.10	13.40	19.80	27.00	39.7	53.2	65.5
E5-04	电机的极数（PM 用）	—	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	8.233	2.284	1.501	0.827	0.455	0.246	0.198	0.094	0.066	0.052
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	54.84	23.02	17.08	8.61	7.20	4.86	4.15	3.40	2.65	2.17
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	64.10	29.89	21.39	13.50	10.02	7.43	5.91	3.91	3.11	2.55
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	233.0	229.5	250.9	247.9	248.6	249.6	269.0	249.3	266.6	265.1
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
E1-04	最高输出频率	Hz	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5
E1-05	最大电压	V	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0
E1-06	基本频率	Hz	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5
E1-09	最低输出频率	Hz	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.092	0.076	0.051	0.066	0.075	0.083	0.077	0.084	0.102	0.103
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-7.2	-10.8	-11.1	-17.8	-17.5	-22.0	-17.3	-10.1	-10.3	-10.1

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

■ 软件版本为 1018 或更高版本

表 B.13 SSR1 系列（200V 级，1750min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1202	1203	1205	1206	1208	120A	120B	120D	120E	120F
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	—	1202	1203	1205	1206	1208	120A	120B	120D	120E	120F
	电压等级	—	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V
	容量	—	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	1.77	3.13	5.73	8.44	13.96	20.63	28.13	41.4	55.4	68.2
E5-04	电机的极数（PM 用）	—	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	8.233	2.284	1.470	0.827	0.455	0.246	0.198	0.094	0.066	0.051
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	54.84	23.02	17.22	8.61	7.2	4.86	4.15	3.4	2.45	2.18
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	64.1	29.89	20.41	13.5	10.02	7.43	5.91	3.91	3.11	2.55
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	223.7	220.3	240.8	238	238.7	239.6	258.2	239.3	248.1	253.6
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
E1-04	最高输出频率	Hz	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5
E1-05	最大电压	V	190	190	190	190	190	190	190	190	190	190
E1-06	基本频率	Hz	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5
E1-09	最低输出频率	Hz	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.092	0.076	0.051	0.066	0.075	0.083	0.077	0.084	0.102	0.101
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-7.6	-11.5	-9.1	-19	-18.7	-23.4	-18.5	-10.9	-16.5	-11.3

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

■ 软件版本为 1017 或更低版本

表 B.14 SSR1 系列（400V 级，1750min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1232	1233	1235	1236	1238	123A	123B	123D	123E	123F
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	1232	1233	1235	1236	1238	123A	123B	123D	123E	123F
	电压等级	-	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11.0	15	18.0
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	0.83	1.49	2.75	4.05	6.80	9.90	13.10	19.9	26.4	32.1
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	32.932	9.136	6.004	3.297	1.798	0.982	0.786	0.368	0.263	0.202
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	219.36	92.08	68.32	40.39	32.93	22.7	16.49	13.38	10.51	8.56
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	256.40	119.56	85.56	48.82	37.70	26.80	23.46	16.99	12.77	11.22
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	466.0	459.0	501.8	485.7	498.7	498.0	541.7	508.7	531.9	536.4
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
E1-04	最高输出频率	Hz	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5
E1-05	最大电压	V	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0
E1-06	基本频率	Hz	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5
E1-09	最低输出频率	Hz	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.092	0.076	0.051	0.066	0.075	0.083	0.077	0.084	0.102	0.103
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-7.2	-10.7	-11.1	-8.9	-7.9	-10.2	-17.4	-15.8	-12.6	-16.3

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

■ 软件版本为 1018 或更高版本

表 B.15 SSR1 系列（400V 级，1750min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1232	1233	1235	1236	1238	123A	123B	123D	123E	123F
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	1232	1233	1235	1236	1238	123A	123B	123D	123E	123F
	电压等级	-	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750	1750
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	0.89	1.56	2.81	4.27	7.08	10.31	13.65	20.7	27.5	33.4
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	25.370	9.136	6.010	3.297	1.798	0.982	0.786	0.349	0.272	0.207
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	169.00	92.08	67.71	34.40	32.93	22.7	16.49	13.17	10.30	8.72
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	197.5	119.56	81.71	54.00	37.7	26.8	23.46	15.60	12.77	11.22
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	392.6	440.6	478.3	466.3	478.8	478.1	520.0	481.5	498.8	509.5
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
E1-04	最高输出频率	Hz	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5
E1-05	最大电压	V	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380
E1-06	基本频率	Hz	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5	87.5
E1-09	最低输出频率	Hz	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4	4.4
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.092	0.076	0.051	0.066	0.075	0.083	0.077	0.084	0.102	0.101
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-8.6	-11.5	-10.3	-19.8	-8.5	-11	-18.6	-12.5	-15.5	-17.9

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

■ 软件版本为 1017 或更低版本

表 B.16 SSR1 系列 (200V 级, 1450min⁻¹)

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1302	1303	1305	1306	1308	130A	130B	130D	130E	130F
E5-01	电机代码的选择 (PM 用)	-	1302	1303	1305	1306	1308	130A	130B	130D	130E	130F
	电压等级	-	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450
E5-02	电机的额定容量 (PM 用)	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11.0	15	18.0
E5-03	电机的额定电流 (PM 用)	A	1.78	3.12	5.88	8.00	14.10	20.00	26.60	38.0	53.3	63.0
E5-04	电机的极数 (PM 用)	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻 (PM 用)	Ω	4.405	2.425	1.647	0.665	0.452	0.341	0.184	0.099	0.075	0.057
E5-06	电机的 d 轴电感 (PM 用)	mH	26.62	19.14	14.53	12.27	7.10	5.90	6.91	4.07	3.29	2.53
E5-07	电机的 q 轴电感 (PM 用)	mH	41.70	29.98	19.98	14.77	10.14	8.42	8.37	5.25	4.57	3.01
E5-09	电机的感应电压参数 1 (PM 用)	mVs/rad	262.6	276.3	291.0	299.1	294.3	306.6	325.1	316.6	332.2	313.4
E5-24	电机的感应电压参数 2 (PM 用)	mV/min ⁻¹	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
E1-04	最高输出频率	Hz	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5
E1-05	最大电压	V	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0
E1-06	基本频率	Hz	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5
E1-09	最低输出频率	Hz	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.098	0.071	0.066	0.087	0.085	0.072	0.084	0.096	0.085	0.082
n8-49	高效控制用 d 轴电流 (PM 用)	%	-10.8	-13.1	-12.1	-8.4	-16.0	-17.8	-12.8	-16.3	-19.1	-11.6

<1> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。

■ 软件版本为 1018 或更高版本

表 B.17 SSR1 系列 (200V 级, 1450min⁻¹)

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1302	1303	1305	1306	1308	130A	130B	130D	130E	130F
E5-01	电机代码的选择 (PM 用)	-	1302	1303	1305	1306	1308	130A	130B	130D	130E	130F
	电压等级	-	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450
E5-02	电机的额定容量 (PM 用)	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5
E5-03	电机的额定电流 (PM 用)	A	1.88	3.13	5.63	8.33	14.17	20.63	27.71	39.6	55.5	65.6
E5-04	电机的极数 (PM 用)	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻 (PM 用)	Ω	3.190	1.940	1.206	0.665	0.341	0.252	0.184	0.099	0.075	0.057
E5-06	电机的 d 轴电感 (PM 用)	mH	32.15	26.12	14.72	12.27	8.27	6.49	6.91	4.07	3.29	2.53
E5-07	电机的 q 轴电感 (PM 用)	mH	41.74	34.3	20.15	14.77	9.81	7.74	7.66	4.65	3.84	3.01
E5-09	电机的感应电压参数 1 (PM 用)	mVs/rad	264.3	269.6	284.3	287.1	284.5	298.0	335.0	303.9	311.2	300.9
E5-24	电机的感应电压参数 2 (PM 用)	mV/min ⁻¹	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
E1-04	最高输出频率	Hz	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5
E1-05	最大电压	V	190	190	190	190	190	190	190	190	190	190
E1-06	基本频率	Hz	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5
E1-09	最低输出频率	Hz	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.098	0.071	0.066	0.087	0.085	0.072	0.084	0.096	0.085	0.08
n8-49	高效控制用 d 轴电流 (PM 用)	%	-6.6	-10.9	-13.5	-9	-9.5	-10.1	-6	-9.3	-10.7	-13.2

<1> 出厂设定根据 o2-04 (变频器容量选择) 的设定而异。

■ 软件版本为 1017 或更低版本

表 B.18 SSR1 系列（400V 级，1450min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1332	1333	1335	1336	1338	133A	133B	133D	133E	133F
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	1332	1333	1335	1336	1338	133A	133B	133D	133E	133F
	电压等级	-	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11.0	15	18.0
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	0.89	1.50	2.70	4.10	6.70	9.80	13.30	18.7	26.3	31.5
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	17.620	7.421	4.825	2.656	1.353	0.999	0.713	0.396	0.295	0.223
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	106.50	85.11	58.87	46.42	31.73	26.20	27.06	15.22	12.65	9.87
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	166.80	113.19	80.59	60.32	40.45	30.94	33.45	19.63	15.87	12.40
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	525.2	566.9	592.2	579.4	586.4	612.1	640.4	643.5	650.6	635.8
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
E1-04	最高输出频率	Hz	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5
E1-05	最大电压	V	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0
E1-06	基本频率	Hz	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5
E1-09	最低输出频率	Hz	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.098	0.071	0.066	0.087	0.085	0.072	0.084	0.096	0.085	0.082
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-10.8	-8.5	-12.5	-12.2	-12.7	-9.4	-14.4	-15.0	-14.1	-14.3

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

■ 软件版本为 1018 或更高版本

表 B.19 SSR1 系列（400V 级，1450min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1332	1333	1335	1336	1338	133A	133B	133D	133E	133F
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	1332	1333	1335	1336	1338	133A	133B	133D	133E	133F
	电压等级	-	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450	1450
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	0.94	1.56	2.81	4.27	6.98	10.21	13.85	19.5	27.4	32.9
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	12.76	7.421	4.825	2.656	1.353	0.999	0.713	0.393	0.295	0.223
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	128.6	85.11	58.87	46.42	31.73	26.2	27.06	15.51	12.65	9.87
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	166.96	113.19	80.59	60.32	40.45	30.94	33.45	19.63	15.87	12.4
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	528.6	544.2	568.5	572.8	562.9	587.6	670.1	612.7	624.6	610.4
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
E1-04	最高输出频率	Hz	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5
E1-05	最大电压	V	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380
E1-06	基本频率	Hz	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5	72.5
E1-09	最低输出频率	Hz	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6	3.6
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.098	0.071	0.066	0.087	0.085	0.072	0.084	0.096	0.085	0.08
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-6.6	-9.2	-13.5	-12.1	-13.7	-10.1	-12.2	-15.5	-15.1	-16

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

■ 软件版本为 1017 或更低版本

表 B.20 SSR1 系列（200V 级，1150min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	1402	1403	1405	1406	1408	140A	140B	140D	140E	140F
	电压等级	-	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11.0	15.0	18.0
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	1.74	3.17	5.9	8.84	13.7	18.6	25.8	38.6	53.4	63.8
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	6.763	3.660	1.480	0.696	0.412	0.414	0.262	0.149	0.084	0.083
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	42.88	28.59	17.64	10.40	7.94	10.60	7.53	4.49	3.83	2.78
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	67.17	44.78	24.23	14.85	11.86	14.92	10.97	6.82	4.65	4.39
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	333.3	337.7	365.5	356.2	359.2	428.2	410.0	389.8	387.6	392.6
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
E1-04	最高输出频率	Hz	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5
E1-05	最大电压	V	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0	190.0
E1-06	基本频率	Hz	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5
E1-09	最低输出频率	Hz	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.062	0.044	0.080	0.090	0.067	0.072	0.088	0.073	0.063	0.093
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-13.5	-16.3	-11.8	-12.3	-18.2	-18.7	-21.8	-24.0	-13.4	-25.4

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

■ 软件版本为 1018 或更高版本

表 B.21 SSR1 系列（200V 级，1150min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	1402	1403	1405	1406	1408	140A	140B	140D	140E	140F
	电压等级	-	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V	200V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	1.88	3.02	6.00	8.85	14.27	20.21	26.67	39.9	55.6	63.5
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	4.832	2.704	1.114	0.511	0.412	0.303	0.165	0.113	0.084	0.066
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	48.68	32.31	19.22	12.15	7.94	11.13	6.59	4.96	3.83	3.33
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	63.21	40.24	24.38	15.35	11.86	14.06	8.55	6.12	4.65	4.5
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	320.4	327.1	364.4	344.4	357.5	430.8	391.5	384.4	372.1	421.3
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
E1-04	最高输出频率	Hz	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5
E1-05	最大电压	V	190	190	190	190	190	190	190	190	190	190
E1-06	基本频率	Hz	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5
E1-09	最低输出频率	Hz	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.062	0.044	0.08	0.09	0.067	0.072	0.088	0.073	0.062	0.091
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-8.8	-9.9	-9.3	-10	-17.7	-12.3	-15.3	-13.9	-14.4	-17.9

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

■ 软件版本为 1017 或更低版本

表 B.22 SSR1 系列（400V 级，1150min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1432	1433	1435	1436	1438	143A	143B	143D	143E	143F
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	1432	1433	1435	1436	1438	143A	143B	143D	143E	143F
	电压等级	-	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11.0	15	18.0
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	0.87	1.59	2.95	4.42	6.80	9.70	12.60	19.1	26.7	31.9
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	27.050	14.640	5.291	2.783	1.480	1.220	0.655	0.443	0.334	0.332
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	171.50	114.40	70.56	41.61	38.39	45.97	25.46	18.84	15.27	11.10
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	268.70	179.10	96.90	59.41	47.65	56.26	33.63	24.68	18.56	17.56
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	666.9	675.5	731.0	712.4	792.7	859.9	820.2	805.4	796.4	785.1
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0	0.0
E1-04	最高输出频率	Hz	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5
E1-05	最大电压	V	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0	380.0
E1-06	基本频率	Hz	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5
E1-09	最低输出频率	Hz	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.062	0.044	0.080	0.090	0.067	0.072	0.088	0.073	0.062	0.093
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-13.5	-16.2	-11.8	-12.3	-8.8	-11.5	-14.8	-15.6	-12.5	-25.4

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

■ 软件版本为 1018 或更高版本

表 B.23 SSR1 系列（400V 级，1150min⁻¹）

No.	名称	单位	出厂设定值									
			1432	1433	1435	1436	1438	143A	143B	143D	143E	143F
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	-	1432	1433	1435	1436	1438	143A	143B	143D	143E	143F
	电压等级	-	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V	400V
	容量	-	0.4kW	0.75kW	1.5kW	2.2kW	3.7kW	5.5kW	7.5kW	11kW	15kW	18kW
	电机转速	min ⁻¹	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150	1150
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	kW	0.4	0.75	1.5	2.2	3.7	5.5	7.5	11	15	18.5
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	A	0.94	1.51	3.00	4.43	7.08	10.1	13.33	19.9	27.8	31.8
E5-04	电机的极数（PM 用）	-	6	6	6	6	6	6	6	6	6	6
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	Ω	19.32	10.8	4.456	2.044	1.483	1.215	0.66	0.443	0.331	0.264
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	mH	194.7	129.2	76.88	48.6	37.58	44.54	26.36	19.1	15.09	13.32
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	mH	252.84	160.9	97.52	61.4	47.65	56.26	34.2	24.67	18.56	18
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	mVs/rad	640.9	654.1	728.8	688.9	702.0	861.5	783.0	762.2	749.6	842.7
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	mV/min ⁻¹	0	0	0	0	0	0	0	0	0	0
E1-04	最高输出频率	Hz	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5
E1-05	最大电压	V	380	380	380	380	380	380	380	380	380	380
E1-06	基本频率	Hz	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5	57.5
E1-09	最低输出频率	Hz	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9	2.9
L3-24 <1>	惯性换算电机加速时间	s	0.062	0.044	0.08	0.09	0.067	0.072	0.088	0.073	0.062	0.091
n8-49	高效控制用 d 轴电流（PM 用）	%	-8.8	-9.9	-9.3	-10	-12.8	-12.3	-15.3	-16.7	-14.9	-17.9

<1> 出厂设定根据 o2-04（变频器容量选择）的设定而异。

MEMOBUS 通信

本章对进行 MEMOBUS 通信所需的参数、故障代码、通信步骤等内容进行详细说明。

C. 1 MEMOBUS 通信的构成	362
C. 2 通信规格	363
C. 3 与 PLC 进行通信的步骤	364
C. 4 MEMOBUS 通信设定参数	366
C. 5 通过 MEMOBUS 通信运行变频器	369
C. 6 通信时机	370
C. 7 信息格式	371
C. 8 指令 / 响应时的信息示例	373
C. 9 MEMOBUS 数据一览	375
C. 10 确定指令	383
C. 11 故障代码	384
C. 12 自检	385

C.1 MEMOBUS 通信的构成

使用 MEMOBUS 协议，可与 MEMOCON 系列等可编程控制器（PLC）进行串行通信。

MEMOBUS 通信由 1 台主站（PLC）和最多 31 台从站构成。主站和从站的通信（串行通信）通常以主站开始通信、从站响应的方式进行。

主站对各个从站预先设定地址编号，并指定该编号进行信号通信。接到主站指令的从站执行指定的功能，对主站作出响应。

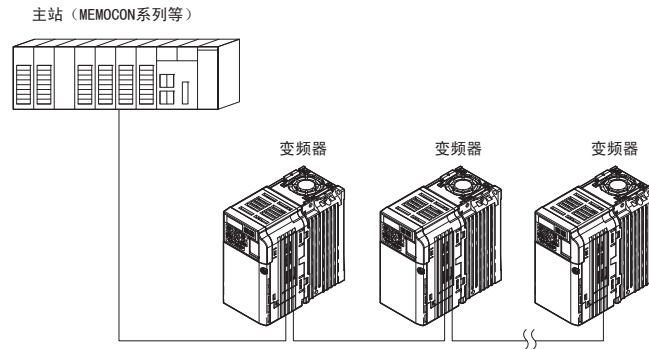


图 C.1 PLC 和变频器的连接例

C.2 通信规格

MEMOBUS 通信的规格如下表所示。

项目	规格
接口	RS-422、RS-485
同步方式	非同步（起止同步）
通信参数	波特率：可从 1.2、2.4、4.8、9.6、19.2、38.4、57.6、76.8、115.2kbps 中选择
	数据长度：8 位（固定）
	校验：可从偶数 / 奇数 / 无中选择
	停止位：1 位（固定）
通信协议	MEMOBUS 基准（仅限 RTU 模式）
可连接台数	最多 31 台（使用 RS-485 时）

C.3 与 PLC 进行通信的步骤

以下对与 MEMOBUS 通信的连接及终端电阻的设定进行说明。

◆ 通信电缆的连接

与 PLC 进行通信的步骤如下所示。

1. 在电源 OFF 的状态下，连接 PLC 和变频器间的通信电缆。进行通信电缆的连接时，请使用下图所示的端子。

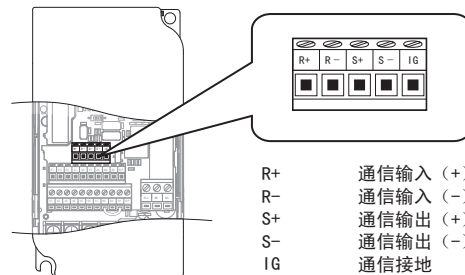


图 C.2 通信电缆连接端子

(注) 进行通信用接线时，请将主回路接线与其它的电力线和电力线分开。通信用接线使用屏蔽线，将屏蔽线包覆连接于变频器的接地端子。有防止干扰引发误动作的效果。使用 RS-485 通信时，请将变频器的 R+ 与 S+、R- 与 S- 连接。

2. 请确认作为网络终端的从站是否设置有终端电阻。关于本变频器的终端电阻，请参照“[终端电阻的设定](#)”（365 页）。
3. 接通电源。
4. 通过 LED 操作器来设定通信所需的参数（H5-01 ~ H5-12）。
5. 切断电源，确认 LED 操作器的显示全部消失。
6. 再次接通电源。
7. 与 PLC 进行通信。

◆ 多台连接时的接线图

以下对使用 MEMOBUS 通信连接多台变频器运行时的接线进行说明。

■ 使用 RS-485 通信（2 线制）时

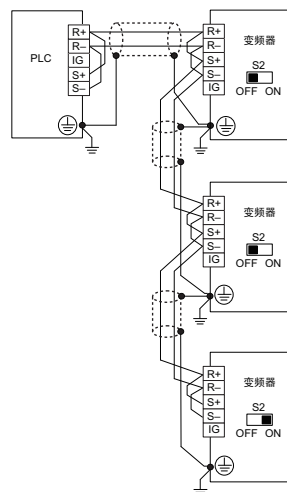


图 C.3 RS-485 使用 RS-485 通信时的接线

- (注)
1. 请将通信末端的变频器终端电阻（拨动开关 S2）置为 ON。
 2. 使用 RS-485 通信时，请将变频器的参数 H5-07 设定为 1。

■ 使用 RS-422 通信（4 线制）时

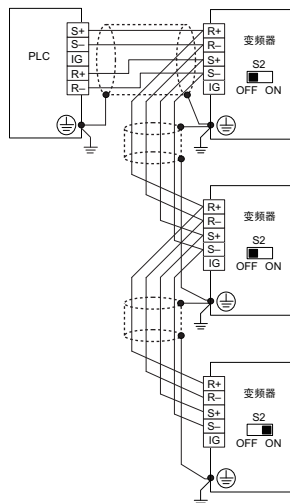


图 C.4 RS-422 使用 RS-485 通信时的接线

- (注) 1. 请将通信末端的变频器终端电阻置为 ON。
2. 使用 RS-422 通信时，请将参数 H5-07 设定为 0。

◆ 终端电阻的设定

在 MEMOBUS 通信时，需要使作为从站末端的变频器的终端电阻有效。本产品内置有终端电阻，可通过端子排的拨动开关 S2 进行 ON/OFF 切换。变频器设置于通信线路末端时，请将末端变频器的拨动开关 S2 置于 ON。另外，请确认其它变频器的拨动开关 S2 为 OFF。图 C.5 中所示为拨动开关 S2 的设定。

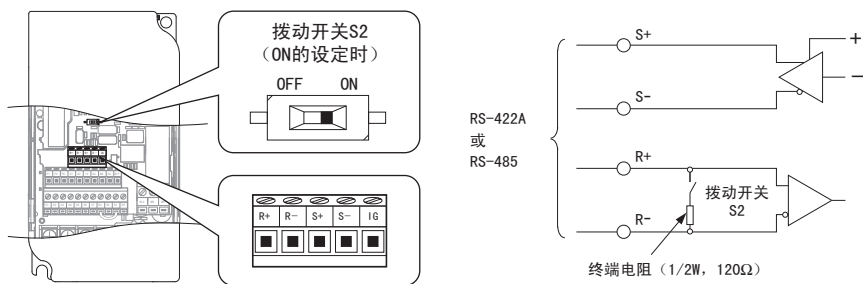


图 C.5 MEMOBUS 通信端子与拨动开关 S2

C.4 MEMOBUS 通信设定参数

◆ MEMOBUS 通信

以下对 MEMOBUS 通信设定所需的参数进行说明。

■ H5-01 从站地址

设定变频器的从站地址。

(注) 要使设定有效, 需要重新启动变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-01	从站地址	0 ~ FFH <1>	1F

<1> 如果设定 0, 则变频器对 MEMOBUS 通信不做出响应。

主站通过串行传输与变频器通信时, 变频器需要使用独自的从站地址。当 H5-01 \neq 0 时, 变频器带有从站地址。从站地址没有必要按顺控器的顺序设定, 但各地址不得重复。也就是说, 同一串行网络上的 2 台变频器不能使用相同的地址。

■ H5-02 通信速度的选择

选择 MEMOBUS 通信的通信速度。

(注) 要使设定有效, 需要重新启动变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-02	通信速度的选择	0 ~ 8	3

H5-02	通信速度	H5-02	通信速度
0	1200bps	5	38400bps
1	2400bps	6	57600bps
2	4800bps	7	76800bps
3	9600bps	8	115200bps
4	19200bps	-	-

■ H5-03 通信校验的选择

设定变频器 MEMOBUS 通信的通信校验。

(注) 要使设定有效, 需要重新启动变频器。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-03	通信校验的选择	0 ~ 2	0

- 0: 校验无效
- 1: 偶数校验
- 2: 奇数校验

■ H5-04 检出 CE (MEMOBUS) 通信故障时的动作选择

选择 CE (MEMOBUS) 通信故障检出时的停止方法。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-04	检出 CE (MEMOBUS) 通信故障时的动作选择	0 ~ 3	3

- 0: 减速停止
- 1: 自由运行停止
- 2: 紧急停止
- 3: 继续运行

■ H5-05 CE (MEMOBUS) 通信故障检出选择

选择是否将通信超时作为 CE (MEMOBUS) 通信故障检出。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-05	CE (MEMOBUS) 通信故障检出选择	0、1	1

0: 无效

没有检出故障。继续运行。

1: 有效

如果在 H5-05 设定的时间内接收不到串行通信的响应, 变频器将检出故障, 进行 H5-04 设定的动作。

■ H5-06 通信等待时间

设定变频器从接收数据到开始发送为止的时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-06	通信等待时间	5 ~ 65	5ms

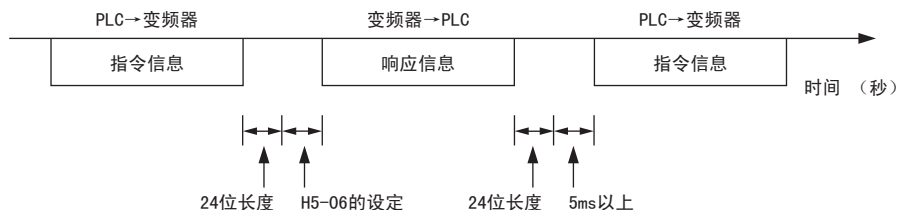


图 C.6 通信等待时间

■ H5-07 RTS 控制有 / 无

选择有无 RTS 控制。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-07	RTS 控制有 / 无	0、1	1

0: 无效 - RTS 常时 ON

请在使用 RS-422 通信时进行设定。

1: 有效 - 只有在发送时 RTS 为 ON

请在以下场合时设定。

- 使用 RS-485 通信时
- 使用 RS-422 通信，且以 1:N 方式通信时

■ H5-09 CE (MEMOBUS) 通信故障检出时间

H5-09 用来设定 CE (MEMOBUS) 通信故障检出时间。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-09	CE (MEMOBUS) 通信故障检出时间	0.0 ~ 10.0s	2.0s

■ H5-10 输出电压指令监视 (MEMOBUS 寄存器 0025H) 的单位选择

选择 MEMOBUS 寄存器 “0025H” (输出电压指令监视) 的单位。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-10	输出电压指令监视 (MEMOBUS 寄存器 0025H) 的单位选择	0、1	0

0: 以 0.1V 为单位

1: 以 1V 为单位

■ H5-11 通信的 ENTER 功能选择

H5-11 用来选择向变频器写入参数的确定指令的功能。请参照“确定指令”(383页)。

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-11	通信的 ENTER 功能选择	0、1	1

0: 通过确定指令的输入，参数被改写，并被保存到变频器中

通过确定指令的输入，参数被改写，并被保存到变频器中。请在所有参数的变更完成后再进行确定指令的输入。(Varispeed VS606-G7/F7 兼容模式)

1: 在变更参数的同时该参数被改写，并通过确定指令的输入被保存到变频器中

在变更参数的同时该参数被改写，并通过确定指令的输入被保存到变频器中。(Varispeed VS606-V7 兼容模式)

■ H5-12 运行指令方法的选择

H5-12 用来选择 MEMOBUS 通信时的运行指令方法。(b1-02 = 2 或 b1-16 = 2)

No.	名称	设定范围	出厂设定
H5-12	运行指令方法的选择	0、1	0

0: FWD/STOP, REV/STOP 方式

请将 MEMOBUS 寄存器 0001H 的位 0 用于变频器正转方向的运行 / 停止，将位 1 用于反转方向的运行 / 停止。

1: RUN/STOP, FWD/REV 方式

请将 MEMOBUS 寄存器 0001H 的位 0 用于变频器的运行 / 停止，将位 1 用于旋转方向（正 / 反）的变更。

C. 5 通过 MEMOBUS 通信运行变频器

即使通过 MEMOBUS 通信运行变频器时，也通过变频器的参数进行设定。以下对可使用功能的种类与相关参数进行说明。

◆ 可通过 MEMOBUS 通信来执行的功能

使用 PLC 时，无论参数（H5-□□ 除外）的设定如何，均可通过 MEMOBUS 通信进行以下操作。

- 监视来自 PLC 的变频器的运行状态以及运行
- 参数的设定 / 查看
- 故障复位
- 多功能输入的设定（通过 MEMOBUS 通信输入的指令与从多功能接点输入端子 S1 ~ S7 输入的指令为 OR 关系。）

◆ 变频器的控制

通过 MEMOBUS 通信进行电机的运行 / 停止设定以及设定频率指令时，请选择外部指令，并如下表所示，根据用途设定参数。

表 C.1 来自 MEMOBUS 的变频器控制所需参数的设定

运行模式	No.	名称	设定值
外部指令 1	b1-01	频率指令选择 1	2
	b1-02	运行指令选择 1	2
外部指令 2	b1-15	频率指令选择 2	2
	b1-16	运行指令选择 2	2

关于运行模式的选择，请参考“b1-01 频率指令选择 1”（109 页）及“b1-02 运行指令选择 1”（111 页）。关于外部指令，请参考“2: 指令权的切换指令”（166 页）。

C.6 通信时机

为防止从站侧超调，主站在一定时间内不能向同一变频器发送信息。同样，为防止主站侧超调，从站也不能在一定时间内向主站发送响应信息。以下对信息的收发时机进行说明。

◆ 从主站发往从站的指令信息

为防止数据的损失和超调，主站从从站接收信息后，在一定时间内不能向同一从站发送同一种指令信息。最低等待时间根据信息的种类而异。请根据下表进行确认。

表 C.2 到信息发送时的最低等待时间

指令型	例	最低等待时间
1	<ul style="list-style-type: none"> 操作指令（运行指令、停止指令） 输入输出的设定 监视参数设定值的读取 	5ms
2	参数的写入	50ms <1>
3	通过确定指令变更的数据的写入	3 ~ 5s <1>

<1> 当为指令型 1 时，即使变频器在上表所示的最低等待时间内接收信息，也将应执行该指令，并发送响应信息。如果变频器在上表所示的最低等待时间内接收指令型 2 或指令型 3 的信息，则会发生通信故障，或忽视接收的指令。

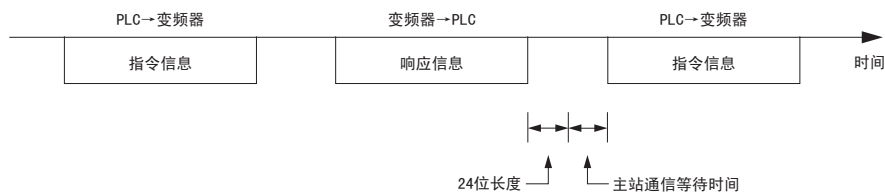


图 C.7 到信息发送时的最低等待时间

要确认从站响应主站所需的时间，需要在主站中设定定时器。设定定时器后，如果响应信息在一定时间内没有从从站返回，则主站重新发送信息。

◆ 来自从站的响应信息

从站接收到来自主站的指令信息后，立即对送来的数据进行处理，在经过 H5-06 设定的等待时间后，向主站发送响应信息。主站发生超调时，请增大 H5-06 等待时间的设定值。

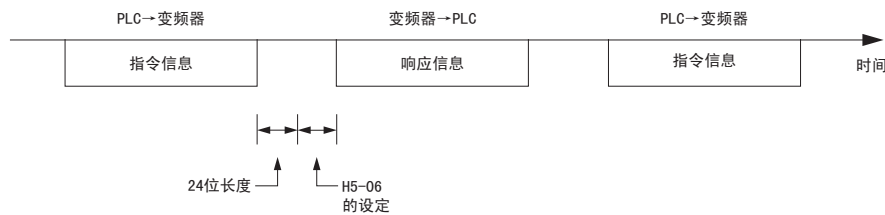


图 C.8 响应等待时间

C.7 信息格式

◆ 信息的内容

MEMOBUS 通信采取主站对从站发出指令，从站进行响应的形式。信息格式的接收发送均为以下所示的构成，根据指令（功能）的内容的不同，数据部的长度也随之发生变化。

从站地址
功能码
数据
故障检出

◆ 从站地址

设定变频器的从站地址。0 ~ 20 请设定（Hex）的值。将从站地址设定为 0 时，由主站进行广播式发送（所有的从站接收指令）。对于广播式发送，从站不向主站发送响应信息。

◆ 功能码

是用来指定指令的代码。功能码有以下三种。

功能码（16 进制）	功能	数据长度（字节）			
		指令信息		响应信息	
		最小（字节）	最大（字节）	最小（字节）	最大（字节）
03H	读取存储寄存器的内容	8	8	7	37
08H	回路测试	8	8	8	8
10H	向多个存储寄存器的写入	11	41	8	8

◆ 数据

通过 MEMOBUS 寄存器的编号与该寄存器数据的组合，构成一系列的数据（回路测试时为测试码）。根据指令的内容，数据长度会发生变化。

变频器的 MEMOBUS 寄存器为 2 个字节长度。因此，变频器寄存器的写入数据通常为 2 个字节。从变频器读取的寄存器数据也由 2 个字节构成。

◆ 故障检出

检出传输的故障。使用 CRC-16 方式。请按下述步骤计算。

■ 指令数据

变频器收到数据时，确认该数据是否有误。用以下所示的方法计算 CRC-16，并与该信息中所含的 CRC-16 的值进行比较。如果 CRC-16 的值不一致，则不执行指令信息。

MEMOBUS 通信时，请将计算 CRC-16 时的开始值设定为 FFFFH（即 16 位均必须为 1）。

请按下述步骤计算 CRC-16。

1. 初始值为 FFFFH。
2. 算出初始值（FFFFH）与从站地址的 XOR（逻辑异或）。
3. 将步骤 2 的结果向右移动 1 位。继续移动直到剩余的位为“1”。
4. 剩余的位为“1”后，利用上述步骤 3 的结果和 A001H 来计算 XOR。
5. 重复 8 次步骤 3 和 4。
6. 利用步骤 5 的结果和该信息的下一个数据（功能码、寄存器地址、数据）来计算 XOR。重复步骤 3 ~ 5 的计算，直到得出最后的数据。
7. 最后的右移结果或者最后的 XOR 计算值即为 CRC-16 的计算结果。

C.7 信息格式

从站地址 02H 和功能码 03H 的 CRC-16 计算例如下所示。此处的 CRC-16 的计算结果为 D140H。

(注) 以下的计算例只介绍部分利用 CRC-16 进行的错误校验。对于下面的数据，也需继续进行相同的错误校验。

表 C.3 CRC-16 计算例

内容	计算结果	剩余位	内容	计算结果	剩余位
初始值 (FFFFH)	1111 1111 1111 1111		功能码 03H	0000 0011	
地址 02H	0000 0010		结果和 XOR	1000 0001 0011 1101	
初始值和 XOR	1111 1111 1111 1101		第 1 次右移	0100 0000 1001 1110	1
第 1 次右移	0111 1111 1111 1110	1	A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001	
A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001		XOR 结果	1110 0000 1001 1111	
XOR 结果	1101 1111 1111 1111		第 2 次右移	0111 0000 0100 1111	1
第 2 次右移	0110 1111 1111 1111	1	A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001	
A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001		XOR 结果	1101 0000 0100 1110	
XOR 结果	1100 1111 1111 1110		第 3 次右移	0110 1000 0010 0111	0
第 3 次右移	0110 0111 1111 1111	0	第 4 次右移	0011 0100 0001 0011	0
第 4 次右移	0011 0011 1111 1111	1	A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001	
A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001		XOR 结果	1001 0100 0001 0010	
XOR 结果	1001 0011 1111 1110		第 5 次右移	0100 1010 0000 1001	0
第 5 次右移	0100 1001 1111 1111	0	第 6 次右移	0010 0101 0000 0100	1
第 6 次右移	0010 0100 1111 1111	1	A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001	
A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001		XOR 结果	1000 0101 0000 0101	
XOR 结果	1000 0100 1111 1110		第 7 次右移	0100 0010 1000 0010	1
第 7 次右移	0100 0010 0111 1111	0	A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001	
第 8 次右移	0010 0001 0011 1111	1	XOR 结果	1110 0010 1000 0011	
A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001		第 8 次右移	0111 0001 0100 0001	1
XOR 结果	1000 0001 0011 1110		A001H 和 XOR	1010 0000 0000 0001	
			XOR 结果	1101 0001 0100 0000	
				1101 0001 0100 0000	
			CRC-16	D 1 4 0	
				(低位) (高位)	
与下面数据 (功能码) 的计算			接下面的数据		

■ 响应数据

如上所示，对响应信息数据进行 CRC-16 计算，确认数据有无错误。请确认计算值是否与响应信息数据内的 CRC-16 的值相同。

C.8 指令 / 响应时的信息示例

指令 / 响应时的 MEMOBUS 信息示例如下。

◆ 读取存储寄存器的内容

使用功能码 03H（读取）读取最多 16 个存储寄存器的内容。

读取来自从站 2 的变频器的状态信号、故障内容、数据链接状态、频率指令时的信息示例如下所示。

指令信息			响应信息（正常时）			响应信息（故障时）		
从站地址		02H	从站地址		02H	从站地址		02H
功能码		03H	功能码		03H	功能码		83H
开始编号	高位	00H	数据数		08H	故障代码		03H
	低位	20H	起始存储寄存器	高位	00H	CRC-16	高位	F1H
个数	高位	00H		低位	65H		低位	31H
	CRC-16	高位	45H	下一存储寄存器	高位	00H		
低位		F0H	低位		00H			
			下一存储寄存器	高位	00H			
				低位	00H			
			下一存储寄存器	高位	01H			
				低位	F4H			
			CRC-16	高位	AFH			
				低位	82H			

◆ 回路测试

使用功能码 08H 进行回路测试。在此测试中，将指令信息直接作为响应信息返回。使用主站和从站间的通信检测。测试码、数据能使用任意值。

进行从站 1 的变频器的回路测试时的信息示例如下。

指令信息			响应信息（正常时）			响应信息（故障时）		
从站地址		01H	从站地址		01H	从站地址		01H
功能码		08H	功能码		08H	功能码		88H
测试码	高位	00H	测试码	高位	00H	故障代码		01H
	低位	00H		低位	00H	CRC-16	高位	86H
数据	高位	A5H	数据	高位	A5H		低位	50H
	低位	37H		低位	37H			
CRC-16	高位	DAH	CRC-16	高位	DAH			
	低位	8DH		低位	8DH			

◆ 向多个存储寄存器的写入

能使用功能码 10H 从指定的编号开始将指定的数据分别写入指定了个数的存储寄存器中。写入数据必须按照存储寄存器的编号顺序，分别按高 8 位、低 8 位的顺序排列在指令信息中。最多可写入 16 个存储寄存器。

由 PLC 向从站 1 以 60.00Hz 的频率指令向变频器设定正转运行时的信息示例如下。

通过 H5-11 的设置，使用写入指令改写参数值时，需要保存变更内容且使该内容有效的确定指令。请参照“H5-11 通信的 ENTER 功能选择”（367 页）、“确定指令”（383 页）。

指令信息			响应信息（正常时）			响应信息（故障时）		
从站地址		01H	从站地址		01H	从站地址		01H
功能码		10H	功能码		10H	功能码		90H
开始编号	高位	00H	开始编号	高位	00H	故障代码		02H
	低位	01H		低位	01H	CRC-16	高位	CDH
数据个数	高位	00H	数据个数	高位	00H		低位	C1H
	低位	02H		低位	02H			
字节数		04H	CRC-16	高位	10H			
起始数据	高位	00H		低位	08H			
	下一数据	高位	17H					
CRC-16		高位	6DH					
	低位	67H						

（注）指令信息内指定的字节数设定为指令信息中的数据个数 2。响应信息也作相同处理。

C.9 MEMOBUS 数据一览

MEMOBUS 数据一览如下所示。数据的种类有指令数据、监视数据、广播式发送数据。

◆ 指令数据

指令数据可进行读取或写入。

(注) 请将预约范围 bit 设定为 0。另外, 请不要在预约范围寄存器及监视寄存器中写入数据。

寄存器编号	内容	
0000H	预约范围	
0001H	运行操作信号, 多功能输入指令	
	bit 0	当 H5-12 = 0 时, 正转运行 / 停止 1: 正转运行 0: 停止 当 H5-12 = 1 时, 运行 / 停止 1: 运行 0: 停止
	bit 1	H5-12 = 0 时, 反转运行 / 停止 1: 反转运行 0: 停止 H5-12 = 1 时, 正转 / 反转 1: 反转 0: 正转
	bit 2	外部故障 1: 故障 (EF0)
	bit 3	故障复位 1: 复位指令
	bit 4	多功能输入指令 1 当多功能输入指令的 H1-01 = 40 时, bit4 为 “ComRef”。 (注) 作为 ComRef 而将该 bit 设为 ON 时, 频率指令权变为来自 MEMOBUS 的指令。但连接通信选购卡时, 频率指令权将优先通信选购卡。
	bit 5	多功能输入指令 2 当多功能输入指令的 H1-02 = 41 (反转 / 停止) 时, bit5 为 “ComCtrl”。ComCtrl 的详细内容请参照图 5.29。
	bit 6	多功能输入指令 3
	bit 7	多功能输入指令 4
	bit 8	多功能输入指令 5
	bit 9	多功能输入指令 6
	bit A	多功能输入指令 7
bit B-F	预约范围	
0002H	频率指令	单位取决于 o1-03 (频率指令设定 / 显示的单位) 的设定 (无符号)
0003H	输出电压增益	单位: 0.1% 设定范围: 20 (2.0%) ~ 2000 (200.0%), 接通电源时的初始值: 1000 (100.0%)
0004H、0005H	预约范围	
0006H	PID 的目标值 (带 0.01% 符号)	
0007H	模拟量监视输出端子 AM 的设定 (10V/4000H)	
0008H	预约范围	
0009H	多功能接点输出设定	
	bit 0	接点输出 (端子 MA/MB-MC) 1: ON 0: OFF
	bit 1	光电耦合器输出 1 (端子 P1-PC) 1: ON 0: OFF
	bit 2	光电耦合器输出 2 (端子 P2-PC) 1: ON 0: OFF
	bit 3-F	预约范围
000AH	PO 输出 (单位: 1/1Hz)	设定范围: 0 ~ 32000
000BH-000EH	预约范围	
000FH	指令选择设定	
	bit 0	预约范围
	bit 1	PID 目标值的输入 1: 来自 MEMOBUS 的目标值有效
	bit 2-B	预约范围
	bit C	广播式发送数据的端子 S5 输入 1: 有效 0: 无效
	bit D	广播式发送数据的端子 S6 输入 1: 有效 0: 无效
	bit E	广播式发送数据的端子 S7 输入 1: 有效 0: 无效
bit F	预约范围	

◆ 监视数据

监视数据仅能读取。

寄存器编号	内容	
0020H	变频器状态 1	
	bit 0	运行中 1: 运行中 0: 停止中
	bit 1	反转中 1: 反转中 0: 正转中
	bit 2	变频器准备完毕 1: 准备完毕 0: 未完成准备
	bit 3	故障 1: 故障
	bit 4	数据设定故障 1: 故障
	bit 5	多功能接点输出 (端子 MA/MB-MC) 1: ON 0: OFF
	bit 6	多功能光电耦合器输出 1 (端子 P1-PC) 1: ON 0: OFF
	bit 7	多功能光电耦合器输出 2 (端子 P2-PC) 1: ON 0: OFF
	bit 8 - D	预约范围
	bit E	ComRef 状态 1: 有效
	bit F	ComCtrl 状态 1: 有效
0021H	故障内容 1	
	bit 0	过电流 (oC) 接地短路 (GF) 输出短路 (SC)
	bit 1	主回路过电压 (ov)
	bit 2	变频器过载 (oL2)
	bit 3	散热片过热 (oH1)、变频器过热预警 (oH2)
	bit 4	安装型制动电阻过热 (rH)、内置制动晶体管故障 (rr)
	bit 5	预约范围
	bit 6	PID 反馈丧失 (FbL)、PID 反馈超值 (FbH)
	bit 7	外部故障 (EFO ~ EF7)
	bit 8	硬件故障 (CPF□□□) 也包括 oFA□□□。
	bit 9	电机过载 (oL1)、过转矩检出 1/2 (oL3、oL4)、转矩不足检出 1/2 (UL3、UL4)
	bit A	PG 断线检出 (PGo)、过速 (oS)、速度偏差过大 (dEv)
	bit B	主回路欠电压 (Uv) 检出中
	bit C	主回路欠电压 (Uv1)、制动电源异常 (Uv2)、冲击防止回路故障 (Uv3)
bit D	输出缺相 (LF)、主回路电压故障 (PF)	
bit E	MEMOBUS 通信故障 (CE)、选购卡通信故障 (bUS)	
bit F	操作器连接不良 (oPr)	
0022H	数据链接状态	
	bit 0	1: 数据写入中、电机的切换中
	bit 1, 2	预约范围
	bit 3	1: 上下限异常
	bit 4	1: 数据匹配异常
	bit 5	1: EEPROM 数据写入中
bit 6 - F	预约范围	
0023H	频率指令 (U1-01) <1>	
0024H	输出频率 (U1-02) <1>	
0025H	输出电压指令 (U1-06) (单位 :0.1V) (可通过 H5-10 来切换设定单位。)	
0026H	输出电流 (单位: 0.1A)	
0027H	输出电能 (U1-08)	
0028H	转矩指令 (U1-09) (仅限无 PG 矢量控制)	
0029H	故障内容 2	
	bit 0	输出短路 (SC)
	bit 1	接地短路 (GF)
	bit 2	主回路电压故障 (PF)
	bit 3	输出缺相 (LF)
	bit 4	安装型制动电阻器过热 (rH)
	bit 5	预约范围
	bit 6	电机过热故障 (PTC 输入) (oH4)
bit 7 - F	预约范围	

寄存器编号	内容	
002AH	轻故障内容 1	
	bit 0 - 1	预约范围
	bit 2	正转、反转指令同时输入 (EF)
	bit 3	变频器基极封锁 (bb)
	bit 4	过转矩 1 (oL3)
	bit 5	散热片过热 (oH)
	bit 6	主回路过电压 (ov)
	bit 7	主回路欠电压 (Uv)
	bit 8	冷却风扇故障 (FAn)
	bit 9	MEMOBUS 通信故障 (CE)
	bit A	选购卡通信错误 (bUS)
	bit B	转矩不足 1/2 (UL3/UL4)
	bit C	电机过热 (oH3)
	bit D	PID 反馈丧失 (FbL)、PID 反馈超值 (FbH)
	bit E	预约范围
bit F	通信等待中 (CALL)	
002BH	输入端子的状态 (U1-10)	
	bit 0	1: 控制回路端子 S1 闭
	bit 1	1: 控制回路端子 S2 闭
	bit 2	1: 控制回路端子 S3 闭
	bit 3	1: 控制回路端子 S4 闭
	bit 4	1: 控制回路端子 S5 闭
	bit 5	1: 控制回路端子 S6 闭
	bit 6	1: 控制回路端子 S7 闭
	bit 7 - F	预约范围
002CH	变频器状态 2	
	bit 0	运行中 1: 运行中
	bit 1	零速中 1: 零速中
	bit 2	速度一致 1: 一致中
	bit 3	任意速度一致 1: 一致中
	bit 4	频率检出 1 1: 输出频率 ≤ L4-01
	bit 5	频率检出 2 1: 输出频率 ≥ L4-01
	bit 6	变频器准备完毕 1: 运行准备完毕
	bit 7	欠电压检出中 1: 检出中
	bit 8	基极封锁中 1: 变频器输出基极封锁中
	bit 9	频率指令模式 1: 通信以外 0: 通信
	bit A	运行指令模式 1: 通信以外 0: 通信
	bit B	过转矩 / 转矩不足 1、2 检出中
	bit C	频率指令丧失 1: 丧失中
	bit D	故障重试中 1: 重试中
bit E	故障 1: 故障发生中	
bit F	MEMOBUS 通信超时 1: 超时中	
002DH	输出端子的状态 (U1-11)	
	bit 0	多功能接点输出 (端子 MA/MB-MC) 1: ON 0: OFF
	bit 1	多功能光电耦合器输出 1 (端子 P1-PC) 1: ON 0: OFF
	bit 2	多功能光电耦合器输出 2 (端子 P2-PC) 1: ON 0: OFF
	bit 3 ~ F	预约范围
002EH	预约范围	
002FH	频率指令偏置 (UP2、DOWN2 功能) (单位: 0.1%)	
0030H	预约范围	
0031H	主回路直流电压 (U1-07) (单位: 1V)	
0032H	转矩监视 (单位: 1%)	
0033H	预约范围	
0034H	产品代码 1 [ASCII], 产品型号 (V1000 = V0)	
0035H	产品代码 2 [ASCII], 销往地区	
0036H、0037H	预约范围	
0038H	PID 反馈量 (0.1%; 无符号; 相当于 100%/最高输出频率的输入)	
0039H	PID 输入量 (0.1%; 带符号; ± 100% / ± 最高输出频率)	
003AH	PID 输出量 (0.1%; 带符号; ± 100% / 最高输出频率)	
003B、003CH	预约范围	

寄存器编号	内容	
003DH	通信故障内容 <3>	
	bit 0	CRC 错误
	bit 1	数据长度不当
	bit 2	预约范围
	bit 3	奇偶校验故障
	bit 4	超调出错
	bit 5	数据帧丢失
	bit 6	超时
bit 7 - F	预约范围	
003EH	输出频率	RPM 单位 <4>
003FH		以 0.01% 为单位
0040H-004AH	通过状态监视参数 (U1-□□) 使用。关于参数的详细内容, 请参照“U: 监视”(341 页)。	
004BH	变频器状态 (U1-12)	
	bit 0	1: 运行中
	bit 1	1: 零速中
	bit 2	1: 反转中
	bit 3	1: 复位信号输入中
	bit 4	1: 速度一致中
	bit 5	1: 变频器运行准备完毕
	bit 6	1: 轻故障
	bit 7	1: 故障
	bit 8	1: 操作故障 (oPE□□) 发生中
	bit 9	1: 瞬时停电恢复 /0: 停电恢复
	bit A	1: 电机 2 选择中
	bit B	预约范围
bit E	ComRef 状态 / NetRef 状态	
bit F	ComCtrl 状态 / NetCtrl 状态	
004CH-007EH	通过各监视参数 (U1-□□、U4-□□、U5-□□、U6-□□) 使用。关于参数的详细内容, 请参照“U2: 故障跟踪”(343 页)、“U3: 故障记录”(343 页)。	
007FH	轻故障代码 (关于轻故障代码的详细内容, 请参照“轻故障内容”(382 页))	
0080H-0097H	通过监视参数 (U2-□□、U3-□□) 使用。关于参数的详细内容, 请参照“U 监视”(227 页); 关于寄存器值的详细内容, 请参照“故障跟踪 / 故障记录的内容”(381 页)。	
0098H、0099H	U4-01 (累积运行时间) (例) 如果 U4-01 (累积运行时间) 为 12345, 则 0098H = 1234、0099H = 5。	
009AH、009BH	U4-03 (冷却风扇运行时间) (例) 如果 U4-03 (冷却风扇运行时间) 为 12345, 则 009AH = 1234、009BH = 5。	
00ABH	变频器额定电流 <2>	
00ACH	电机速度	单位: min ⁻¹ <4>
00ADH	(仅限无 PG 矢量控制)	单位: 0.01%
00AEH	Iac 监视 (有滤波器)	
00AFH	预约范围	
00B0H	A 接口连接选购件代码	各通信选购件的 ASCII 码 (3 或 4 割字符) 如下所示。下列以外的通信选购件具有专用的 ASCII 码。请参照通信选购件的使用说明书。 CANopen 通信 (型号: SI-S3/V): 5353H CC-Link 通信 (型号: SI-C3/V): 5343H DeviceNet 通信 (型号: SI-N3/V): 534EH PROFIBUS-DP 通信 (型号: SI-P3/V): 5350H MECHATROLINK-II 通信 (型号: SI-T3/V): 5354H MECHATROLINK-III 通信 (型号: SI-ET3/V): 1004H CompoNet 通信 (型号: SI-M3/V): 434EH
00B1H-00B4H	预约范围	
00B5H	软起动后的输出频率	单位: min ⁻¹ <4>
00B6H		单位: 0.01%
00B7H	频率指令监视	单位: min ⁻¹ <4>
00B8H		单位: 0.01%
00BFH	操作故障 (oPE□□) 编号	
00C0H	故障内容 3	
	bit 0	预约范围
	bit 1	主回路欠电压 (Uv1)
	bit 2	控制电源故障 (Uv2)
	bit 3	冲击防止回路故障 (Uv3)
	bit 4	输出短路 (SC)
	bit 5	接地短路 (GF)
	bit 6	过电流 (oC)
	bit 7	主回路过电压 (ov)
	bit 8	散热片过热 (oH)
	bit 9	散热片过热 (oH1)
	bit A	电机过载 (oL1)
	bit B	变频器过载 (oL2)
	bit C	过转矩检出 1 (oL3)
	bit D	过转矩检出 2 (oL4)
bit E	内置制动晶体管故障 (rr)	
bit F	安装型制动电阻器过热 (rH)	

寄存器编号	内容	
00C1H	故障内容 4	
	bit 0	外部故障 (输入端子 S3) (EF3)
	bit 1	外部故障 (输入端子 S4) (EF4)
	bit 2	外部故障 (输入端子 S5) (EF5)
	bit 3	外部故障 (输入端子 S6) (EF6)
	bit 4	外部故障 (输入端子 S7) (EF7)
	bit 5、6	预约范围
	bit 7	过速 (简易带 PG V/f 模式) (oS)
	bit 8	速度偏差过大 (简易带 PG V/f 模式) (dEv)
	bit 9	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式) (PGo)
	bit A	主回路电压故障 (PF)
	bit B	输出缺相 (LF)
	bit C	电机过热警报 (PTC 输入) (oH3)
	bit D	操作器连接不良 (oPr)
bit E	EEPROM 写入不当 (Err)	
bit F	电机过热故障 (PTC 输入) (oH4)	
00C2H	故障内容 5	
	bit 0	MEMOBUS 通信故障 (CE)
	bit 1	选购卡通信故障 (bUS)
	bit 2、3	预约范围
	bit 4	控制故障 (CF)
	bit 5	预约范围
	bit 6	通信卡外部故障检出中 (EF0)
	bit 7	PID 的反馈丧失 (FbL)
	bit 8	转矩不足 1 (UL3)
	bit 9	转矩不足 2 (UL4)
	bit A	高滑差制动 oL (oL7)
	bit B ~ E	预约范围
	bit F	硬件故障 (含 oFA□□ 故障)
00C3H	故障内容 6	
	bit 0 ~ 4	预约范围
	bit 5	输出电流失衡 (LF2)
	bit 6	失调检出 (STo)
	bit 7	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式) (PGo)
	bit 8	通信故障 M-II (E5)
	bit 9	预约范围
	bit A	速度搜索重试故障 (SEr)
bit B ~ F	预约范围	
00C4H	故障内容 7	
	bit 0	PID 反馈超值 (FbH)
	bit 1	外部故障 (输入端子 S1) (EF1)
	bit 2	外部故障 (输入端子 S2) (EF2)
	bit 3	机械老化检出 1 (oL5)
	bit 4	机械老化检出 2 (UL5)
	bit 5	电流偏置故障 (CoF)
	bit 6、7	预约范围
	bit 8	DriveWorksEZ 故障 (dWFL)
bit 9 ~ F	预约范围	
00C8H	轻故障内容 2	
	bit 0	主回路欠电压 (Uv)
	bit 1	主回路过电压 (ov)
	bit 2	散热片过热 (oH)
	bit 3	变频器过热预警 (oH2)
	bit 4	过转矩 1 (oL3)
	bit 5	过转矩 2 (oL4)
	bit 6	正转、反转指令同时输入 (EF)
	bit 7	变频器基板封锁 (bb)
	bit 8	外部故障 (输入端子 S3) (EF3)
	bit 9	外部故障 (输入端子 S4) (EF4)
	bit A	外部故障 (输入端子 S5) (EF5)
	bit B	外部故障 (输入端子 S6) (EF6)
	bit C	外部故障 (输入端子 S7) (EF7)
bit D、E	预约范围	
bit F	过速 (简易带 PG V/f 模式) (oS)	

寄存器编号	内容	
00C9H	轻故障内容 3	
	bit 0	速度偏差过大 (简易带 PG V/f 模式) (dEv)
	bit 1	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式) (PGo)
	bit 2	操作器连接不良 (oPr)
	bit 3	MEMOBUS 通信故障 (CE)
	bit 4	选购卡通信故障 (bUS)
	bit 5	通信等待中 (CALL)
	bit 6	电机过载 (oL1)
	bit 7	变频器过载 (oL2)
	bit 8	预约范围
	bit 9	来自通信选购卡的外部故障输入 (EFO)
	bit A	运行中输入电机切换指令 (rUn)
	bit B	预约范围
	bit C	通信等待中 (CALL)
	bit D	转矩不足 1 (UL3)
	bit E	转矩不足 2 (UL4)
bit F	MEMOBUS 通信测试模式故障 (SE)	
00CAH	轻故障内容 4	
	bit 0	预约范围
	bit 1	电机过热 (oH3)
	bit 2 ~ 5	预约范围
	bit 6	PID 的反馈丧失 (FbL)
	bit 7	PID 反馈超值 (FbH)
	bit 9	Drive Disable 中 (dnE)
	bit A ~ F	预约范围
00CBH	轻故障内容 5	
	bit 0	SI-T 监视装置故障 (E5)
	bit 1	预约范围
	bit 2	SI-T 通信周期设定错误 (CyC)
	bit 3	电流警告 (HCA)
	bit 4	冷却风扇的维护时期 (LT-1)
	bit 5	电容器维护时期 (LT-2)
	bit 6、7	预约范围
	bit 8	外部故障 (输入端子 S1) (EF1)
	bit 9	外部故障 (输入端子 S2) (EF2)
	bit A	安全输入 1 (HbbF)
	bit B	安全输入 2 (Hbb)
	bit C	机械老化检出 1 (oL5)
	bit D	机械老化检出 2 (UL5)
bit E、F	预约范围	
00DOH	CPF 内容 1	
	bit 0、1	预约范围
	bit 2	A/D 转换器故障 (CPF02)
	bit 3	PWM 数据异常 (CPF03)
	bit 4、5	预约范围
	bit 6	EEPROM 数据异常 (CPF06)
	bit 7	端子电路板通信故障 (CPF07)
	bit 8	EEPROM 串行通信故障 (CPF08)
	bit 9、A	预约范围
	bit B	RAM 故障 (CPF11)
	bit C	闪存故障 (CPF12)
	bit D	监视故障 (CPF13)
	bit E	控制回路故障 (CPF14)
bit F	预约范围	
00D1H	CPF 内容 2	
	bit 0	时钟故障 (CPF16)
	bit 1	中断故障 (CPF17)
	bit 2	控制回路故障 (CPF18)
	bit 3	控制回路故障 (CPF19)
	bit 4	硬件故障 (接通电源时) (CPF20)
	bit 5	硬件故障 (初次通信成功后) (CPF21)
	bit 6	A/D 转换器故障 (CPF22)
	bit 7	PWM 反馈数据异常 (CPF23)
	bit 8	变频器容量信号故障 (CPF24)
	bit 9	未连接端子电路板 (CPF25)
	bit A ~ F	预约范围

寄存器编号	内容	
00D8H	oFA□□ 内容	
	bit 0	连接了不匹配的选购件 (oFA00)
	bit 1	选购件连接不当 (oFA01)
	bit 3	选购件自我诊断故障 (oFA03)
	bit 4	选购件 Flash 写入模式 (oFA04)
	bit 5 ~ F	预约范围
00FBH	输出电流 <2>	

- <1> 根据 o1-03 (频率指令设定 / 显示的单位的) 的设定单位而变化。
 <2> 用以下单位显示。详细内容请参照“变频器型号的查阅方法”(22页)。
 • CIMR-V□BA0001 ~ BA0018、CIMR-V□2A0001 ~ 2A0040、CIMR-V□4A0001 ~ 4A0023: 以 0.01A 为单位
 • CIMR-V□2A0056、CIMR-V□2A0069、CIMR-V□4A0031、CIMR-V□4A0038: 以 0.1A 为单位
 <3> 通信故障的内容保存至故障复位时为止。
 <4> 请设定电机极数 (E2-04、E4-04、E5-04)。

◆ 广播式发送数据

广播式发送数据仅能写入。

未被定义的广播式发送的运行操作位数信号, 作为自身信号继续使用。

寄存器编号	内容	
0001H	运行操作信号	
	bit 0	运行指令 (1: 运行 0: 停止)
	bit 1	反转指令 (1: 反转 0: 正转)
	bit 2、3	预约范围
	bit 4	外部故障 1: EF0 故障
	bit 5	故障复位 1: 复位指令
	bit 6 ~ B	预约范围
	bit C	多功能接点输入端子 S5 输入 (将寄存器编号 000FH 的 bitC 设为 ON 时有效)
	bit D	多功能接点输入端子 S6 输入 (将寄存器编号 000FH 的 bitD 设为 ON 时有效)
	bit E	多功能接点输入端子 S7 输入 (将寄存器编号 000FH 的 bitE 设为 ON 时有效)
	bit F	预约范围
0002H	频率指令	30000/100%

◆ 故障跟踪 / 故障记录的内容

通过来自监视参数 (U2-□□、U3-□□) 的 MEMOBUS 指令读取的故障代码如下表所示。

(注) CPF00、01、Uv1、Uv2 的故障不保留在故障记录中。

表 C.4 故障跟踪 / 故障记录的内容

故障代码	名称	故障代码	名称
0002H	主回路欠电压 (Uv1)	002BH	高滑差制动 oL (oL7)
0003H	控制电源故障 (Uv2)	0030H	硬件故障 (含 oFx 故障)
0004H	冲击防止回路故障 (Uv3)	0036H	输出电流失衡 (LP2)
0005H <1>	输出短路或 IGBT 故障	0037H	失调检出 (STo)
0006H	接地短路 (GF)	0038H	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式) (PGo)
0007H	过电流 (oC)	0039	MECHATROLINK 监视装置故障 (E5)
0008H	主回路过电压 (ov)	003BH	速度搜索重试故障 (SEr)
0009H	散热片过热 (oH)	0041H	PID 反馈超值 (FBh)
000AH	散热片过热 (oH1)	0042H	外部故障 (输入端子 S1) (EF1)
000BH	电机过载 (oL1)	0043H	外部故障 (输入端子 S2) (EF2)
000CH	变频器过载 (oL2)	0044H	机械老化检出 1 (oL5)
000DH	过转矩检出 1 (oL3)	0045H	机械老化检出 2 (UL5)
000EH	过转矩检出 2 (oL4)	0046H	电流偏差故障 (CoF)
000FH	内置制动晶体管故障 (rr)	0049H	DriveWorksEZ 故障 (dWFL)
0010H	安装型制动电阻器过热 (rH)	0083H	A/D 转换器故障 (CPF02)
0011H	外部故障 (输入端子 S3) (EF3)	0084H	PWM 数据异常 (CPF03)
0012H	外部故障 (输入端子 S4) (EF4)	0087H	EEPROM 数据异常 (CPF06)
0013H	外部故障 (输入端子 S5) (EF5)	0088H	端子电路板通信故障 (CPF07)
0014H	外部故障 (输入端子 S6) (EF6)	0089H	EEPROM 串行通信故障 (CPF08)
0015H	外部故障 (输入端子 S7) (EF7)	008CH	RAM 故障 (CPF11)
0018H	过速 (简易带 PG V/f 模式) (oS)	008DH	闪存故障 (CPF12)
0019H	速度偏差过大 (简易带 PG V/f 模式) (dEv)	008EH	监视装置故障 (CPF13)
001AH	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式) (PGo)	008FH	控制回路故障 (CPF14)
001BH	主回路电压故障 (PF)	0091H	时钟故障 (CPF16)
001CH	输出缺相 (LF)	0092H	中断故障 (CPF17)

故障代码	名称	故障代码	名称
001DH	电机过热警报 (PTC 输入) (oH3)	0093H	控制回路故障 (CPF18)
001EH	操作器连接不良 (oPr)	0094H	控制回路故障 (CPF19)
001FH	EEPROM 写入不当 (Err)	0095H	硬件故障 (接通电源时) (CPF20)
0020H	电机过热故障 (PTC 输入) (oH4)	0096H	硬件故障 (初次通信成功后) (CPF21)
0021H	MEMOBUS 通信故障 (CE)	0097H	A/D 转换器故障 (CPF22)
0022H	选购卡通信故障 (bUS)	0098H	PWM 反馈数据异常 (CPF23)
0025H	控制故障 (CF)	0099H	变频器容量信号故障 (CPF24)
0027H	通信卡外部故障检出中 (EF0)	0101H	连接了不匹配的选购件 (oFA00)
0028H	PID 的反馈丧失 (FbL)	0102H	选购件连接不当 (oFA01)
0029H	转矩不足 1 (UL3)	0104H	选购件自我诊断故障 (oFA03)
002AH	转矩不足 2 (UL4)	0105H	选购件 Flash 写入模式 (oFA04)

<1> 适用于软件版本为 1020 或更高版本的变频器。

(注) CPF00、01、Uv1、Uv2 的故障不保留在故障记录中。

◆ 轻故障内容

通过 MEMOBUS 寄存器 (007FH) 读取的轻故障代码如下表所示。

表 C.5 轻故障内容 (007FH)

轻故障代码	名称	轻故障代码	名称
0001H	主回路欠电压 (Uv)	001AH	来自通信选购件的外部故障输入 (EF0)
0002H	主回路过电压 (ov)	001BH	运行中输入电机切换指令 (rUn)
0003H	散热片过热 (oH)	001DH	通信等待中 (CALL)
0004H	变频器过热预警 (oH2)	001EH	转矩不足 1 (UL3)
0005H	过转矩 1 (oL3)	001FH	转矩不足 2 (UL4)
0006H	过转矩 2 (oL4)	0020H	MEMOBUS 通信测试模式故障 (SE)
0007H	正转、反转指令同时输入 (EF)	0022H	电机过热 (oH3)
0008H	变频器基极封锁 (bb)	0027H	PID 的反馈丧失 (FbL)
0009H	外部故障 (输入端子 S3) (EF3)	0028H	PID 反馈超值 (FbH)
000AH	外部故障 (输入端子 S4) (EF4)	002AH	Drive Disable 中 (dnE)
000BH	外部故障 (输入端子 S5) (EF5)	002BH	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式) (PGo)
000CH	外部故障 (输入端子 S6) (EF6)	0031H	MECHATROLINK 监视装置故障 (E5)
000DH	外部故障 (输入端子 S7) (EF7)	0032H	站号设定错误 (CC-Link、CANopen、MECHATROLINK) (AEr)
000FH	预约范围	0033H	MECHATROLINK 通信周期设定错误 (CyC)
0010H	过速 (简易带 PG V/f 模式) (oS)	0034H	电流警告 (HCA)
0011H	速度偏差过大 (简易带 PG V/f 模式) (dEv)	0039H	外部故障 (输入端子 S1) (EF1)
0012H	PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式) (PGo)	003AH	外部故障 (输入端子 S2) (EF2)
0013H	操作器连接不良 (oPr)	003BH	安全输入 1 (HbbF)
0014H	MEMOBUS 通信故障 (CE)	003CH	安全输入 2 (Hbb)
0015H	选购卡通信故障 (bUS)	003DH	机械老化检出 1 (oL5)
0016H	通信等待中 (CALL)	003EH	机械老化检出 2 (UL5)
0017H	电机过载 (oL1)	0049H	DriveWorksEZ 警报 (dWAL)
0018H	电机过载 (oL2)		

C. 10 确定指令

使用 MEMOBUS 通信从 PLC 向变频器写入参数时，确定指令是否使这些参数有效取决于参数 H5-11（通信的 ENTER 功能选择）的设定。以下对确定指令进行说明。

◆ 确定指令的种类

变频器可使用下表所示的 2 种确定指令。

在寄存器编号 0900H 或 0910H 中写入 0 即执行确定指令。这些寄存器仅可写入。如果使用这些寄存器读入数据，则会发生故障。

表 C. 6 确定指令的种类

寄存器编号	内容
0900H	将参数数据写入 EEPROM 的同时使 RAM 上的数据有效。 即使重新启动变频器，参数的变更也会被保存。
0910H	参数数据不写入 EEPROM，仅更新 RAM 上的数据。 如果切断变频器的电源，则参数的变更将被消除。

- （注）
- 变频器使用的 EEPROM 的最大写入次数为 10 万次。注意请勿频繁使用向 EEPROM 写入的确定指令（0900H）。确定指令的寄存器为写入专用。因此读取这些寄存器时，为寄存器编号不当（故障代码：02H）。将指令数据或广播式发送数据发往变频器时，无需确定指令。
 - 发生 U_v（欠电压）时，即使使用 0900H，也不能将参数数据写入 EEPROM。
 - 参数数据的变更较多时，在使用 0900H 发出确定指令后，如果在向 EEPROM 写入参数数据的过程中发生 U_v（欠电压），则有可能在中途结束写入。此时，由于不能写入所有的数据，因此在下次接通电源时将显示 CPF06（EEPROM 数据异常）。在使用 0900H 发出确定指令后，至少应使电源保持 5 秒钟。

◆ 替换旧产品时确定指令的设定

将本公司的旧产品替换为本变频器时，需要根据旧产品来设定本变频器的确定指令功能。本公司生产的 G7、F7 系列和 V7 系列变频器的确定指令功能各不相同。请利用参数 H5-11 来设定确定指令的功能。

- 将 G7、F7 系列变频器替换为本变频器时，请将 H5-11 设定为 0。
- 将 V7 系列变频器替换为本变频器时，请将 H5-11 设定为 1。

■ 在 H5-11 的不同设定下确定指令功能的不同

H5-11 的设定值	H5-11 = 0	H5-11 = 1
要替换的变频器	G7、F7	V7
参数的设定变为有效的时间	从主站收到确定指令时	参数设定时
上下限检查	在考虑相关参数设定内容的同时，进行上下限检查。	只检查已变更参数的上下限。
相关参数的出厂设定	不改写（不变更相关参数的设定。需要变更时请手动进行。）	自动改写相关参数的初始值。
多个参数设定时的故障检出	即使数据内包含参数的设定不当，也将接收有效的设定数据，并正常响应。无效的设定数据将被废弃，但不回复故障信息。	即使参数的设定不当只有一个，也会出现异常响应。发送的设定数据将被全部废弃。

C. 11 故障代码

◆ MEMOBUS 通信的故障代码

MEMOBUS 通信的故障代码如下表所示。

发生故障后，请排除故障原因，再次开始通信。

故障代码	故障名称	
	原因	
01H	功能码错误	
	从 PLC 设定了 03H、08H、10H 以外的功能码。	
02H	寄存器编号不当错误	
	<ul style="list-style-type: none"> 要访问的寄存器编号一个也未登记。 执行广播式发送时，设定了 0001H、0002H 以外的开始编号。 	
03H	个数不当错误	
	<ul style="list-style-type: none"> 读取或写入的数据个数超过可 1 ~ 16 的范围。（指令信息的数据个数无效。） 写入模式下，信息中的数据数不为个数 2。 	
21H	数据设定错误	
	<ul style="list-style-type: none"> 写入控制数据或参数时发生单纯的上下限错误。 参数写入时发生参数设定不当。 	
22H	写入模式错误	
	<ul style="list-style-type: none"> 试图在运行中写入不能写入的参数。 发生 CPF06（EEPROM 数据异常）时，试图从主站写入 A1-00 ~ 05、E1-03、o2-04 以外的参数。 试图写入读取专用的数据。 	
23H	主回路欠电压中写入错误	
	<ul style="list-style-type: none"> 发生 $\bar{U}v1$（主回路欠电压）时，试图从主站写入参数。 发生 $\bar{U}v1$（主回路欠电压）时，试图从主站写入确定指令。 	
24H	参数处理时的写入错误	
	在变频器侧进行参数处理时，试图从主站写入参数。	

◆ 从站无响应

从站在以下情况下，忽视主站的指令信息，也不发送响应信息。

- 在指令信息中检出传输故障（超调、成帧、校验、CRC-16）
- 指令信息内的从站地址和变频器侧的从站地址不一致时（变频器的从站地址用 H5-01 设定）
- 构成信息的数据之间的时间间隔超过 24 位长度时
- 指令信息的数据长度不正确时

（注）执行写入功能时，在指令信息内指定的从站地址为 00H 时，尽管所有的从站执行写入，但不向主站发送响应信息。

C. 12 自检

变频器有自行检测串行通信接口回路动作的功能。该功能被称为自检。自检时连接通信部的发送端子和接收端子，接收变频器自己所发送的数据，检测通信是否正常。

自检的步骤如下所示。

1. 使变频器的电源 ON。
2. 将 H1-06（端子 S6 的功能选择）设定为 67（通信测试模式）。
3. 使变频器的电源 OFF。
4. 在电源 OFF 的状态下，按下图所示进行接线。

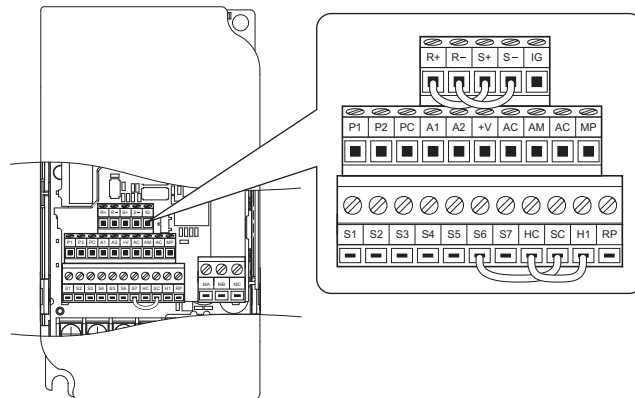


图 C. 9 执行自检时通信部端子的连接

5. 确认拨动开关 S3 的位置。如果开关处于 PNP 位置，则将其置于 NPN。
6. 使变频器的电源 ON。
7. 正常时，显示 PASS（MEMOBUS 通信测试模式正常）。
异常时，操作器上显示 CE（MEMOBUS 通信故障）。
8. 关闭电源。
9. 从端子 R+、R-、S+、S-、S6-SC 去除短接线，使拨动开关 S3 回到原来的位置。另外，将端子 S6 设定为原来的功能。
- 10.至此，自检完毕。（返回至通常的功能）

国外标准的对应

本章对欧洲标准与 UL 标准的准则及基准进行说明。

D.1 安全注意事项	388
D.2 对应欧洲标准时的注意事项	390
D.3 对应 UL 标准时的注意事项	399
D.4 Instructions for UL and cUL	406
D.5 对应安全输入时的注意事项	415

D.1 安全注意事项

⚠ 危险

为了防止触电

请勿在电源接通的状态下进行接线作业。

否则会有触电的危险。

⚠ 警告

为了防止触电

请勿在拆下变频器外罩的状态下运行。

否则会有触电的危险。

为了说明产品的细节部分，本说明书中的图解有时为卸下外罩或安全遮盖物的状态。请务必在安装有规定的外罩或遮盖物的状态下，遵照使用说明书运行变频器。

请务必将电机侧的接地端子接地。

否则会因与电机机壳的接触而导致触电或火灾。

在电容器完全放电之前，如果接触变频器的端子，可能导致触电。

在进行变频器端子的接线之前，请切断所有机器的电源。即使切断电源，内部电容器中还有残余电压。当主回路直流电压降至 50V 或以下时，变频器的充电指示灯将熄灭。为了防止触电，请在确认所有指示灯均已熄灭且主回路直流电压已降至安全水平后，再等待 5 分钟或以上。

除指定的人员以外，其他人请勿进行维护、检查或部件更换。

否则会有触电的危险。

安装、接线、修理、检查和部件更换请由熟悉变频器的安装、调整、修理的专人进行。

穿着宽松的衣服或佩戴着饰品，以及没有用护目镜等保护眼睛时，请勿进行有关变频器的作业。

否则会有触电或受伤的危险。

进行变频器的维护检查、部件更换等作业前，请摘下手表、戒指等金属物品。请尽量不要穿宽松的衣服，并用护目镜等保护眼睛。

请勿在通电状态下拆下变频器的外罩或触摸印刷电路板。

否则会有触电的危险。

为了防止火灾

请按规定的力矩来紧固端子螺丝。

主回路电线的连接处如果松动，可能会因电线连接处的过热而引发火灾。

如果主回路电源电压使用有误，会有引发火灾的危险。

通电前，请确认变频器的额定电压与电源电压是否一致。

如果易燃物与变频器紧密接触，或将易燃物附带在变频器上，可能会导致火灾。

请将变频器安装在金属等阻燃物体上。

重要

操作变频器时，请遵守静电防止措施（ESD）规定的步骤。

否则会因静电而损坏变频器内部的回路。

在变频器输出电压的过程中，请勿切断电机的电源。

否则会导致变频器损坏。

重要

进行控制回路的接线时请勿使用屏蔽线以外的电缆。

否则会导致变频器动作异常。

请使用双股绞合屏蔽线，并将屏蔽层连接到变频器的接地端子上接地。

非专业人员请勿接线。

否则会导致变频器或制动选购件的回路损坏。

在将制动选购件连接到变频器之前，请仔细阅读《安川变频器选购件 制动单元、制动电阻器单元 使用说明书》(TOBP C720600 00)。

请勿更改变频器的回路。

否则会导致变频器损坏。因此而造成的修理，不在本公司的保证范围内。

请绝对不要自行改造变频器。

如果贵公司或贵公司的客户对产品进行了改造，本公司将不负任何责任。

变频器和其它机器的接线完毕后，请确认所有的接线是否正确。

否则会导致变频器损坏。

D.2 对应欧洲标准时的注意事项



图 D.1 CE 标记

“CE 标记”是在欧洲地区进行商业贸易（生产、进口、销售）时，表示产品符合安全、环境标准等的标记。欧洲统一标准有机械产品的标准（机械指令）、电器产品的标准（低电压指令）、电子干扰的标准（EMC 指令）等。

欧洲地区的商业贸易（生产、进口、销售）必须有 CE 标记。

本变频器符合低电压指令及 EMC 指令，贴有 CE 标记。

- 低电压指令：2006/95/EC
- EMC 指令：2004/108/EC

安装有变频器的机械和装置也必须有 CE 标记。

将 CE 标记贴于安装有变频器的产品时，责任应由最终组装产品的客户承担。请由客户确认最终产品的机械及装置是否符合欧洲统一标准。

◆ 符合低电压指令的条件

本变频器按照 IEC/EN61800-5-1 进行了试验，并确认其符合低电压指令。

为了使安装有本变频器的机械及装置符合低电压指令，需满足以下条件。

■ 安装场所

安装变频器时，必须符合 IEC/EN664 所规定的过电压分类 3、污染度 2 以下的条件。

■ 输入侧（一次侧）保险丝的连接

为了防止因短路而发生事故，请务必在输入侧连接保险丝。输入侧保险丝须符合 UL 标准，请从表 D.9 “输入保险丝的选型标准”所示的与变频器最大输入值相符的产品中选择。

关于变频器的输入电流、输出电流，请参照“各种机型的规格（单相 / 三相 200V 级）”（297 页）、“各种机型的规格（三相 400V 级）”（298 页）。

重要： 保险丝熔断或接线断路器跳闸时，请勿立即接通电源或进行机器操作。
请检查电缆接线以及外围机器的选型是否正确，找出问题原因。无法确定原因时，请与本公司联系，切勿擅自接通电源或操作机器。

表 D.1 输入保险丝的选型标准

变频器型号 CIMR-V□	保险丝	
	生产厂家: Busmann	
	型号	保险丝电流额定值 (A)
单相 200V 级		
BA0001	FWH-25A14F	25
BA0002	FWH-25A14F	25
BA0003	FWH-60B	60
BA0006	FWH-80B	80
BA0010	FWH-100B	100
BA0012	FWH-125B	125
BA0018	FWH-175B	175
三相 200V 级		
2A0001	FWH-25A14F	25
2A0002	FWH-25A14F	25
2A0004	FWH-25A14F	25
2A0006	FWH-25A14F	25
2A0008	FWH-70B	70
2A0010	FWH-70B	70
2A0012	FWH-70B	70
2A0018	FWH-90B	90
2A0020	FWH-90B	90
2A0030	FWH-100B	100
2A0040	FWH-200B	200

变频器型号 CIMR-V□	保险丝	
	生产厂家: Bussmann	
	型号	保险丝电流额定值 (A)
2A0056	FWH-200B	200
2A0069	FWH-200B	200
三相 400V 级		
4A0001	FWH-40B	40
4A0002	FWH-40B	40
4A0004	FWH-50B	50
4A0005	FWH-70B	70
4A0007	FWH-70B	70
4A0009	FWH-90B	90
4A0011	FWH-90B	90
4A0018	FWH-80B	80
4A0023	FWH-100B	100
4A0031	FWH-125B	125
4A0038	FWH-200B	200

■ 接地

采用 400V 级变频器时，请将电源的中性点接地。

■ 直流电源输入时满足 CE 标准的条件

直流电源输入时，为了满足 CE 标准，需要设置保险丝。详细内容请参照图 D.2。

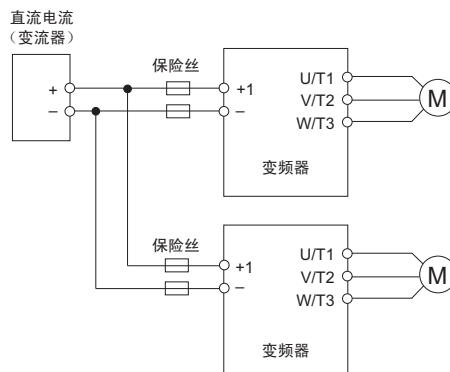


图 D.2 直流电源输入时的示例（并列安装 2 台变频器时）

- (注) 1. 当连接多台变频器时，请分别给各变频器连接保险丝。此外，当某一保险丝熔断时，请更换所有的保险丝。
 2. 以交流电源输入时，请参照“变频器的标准连接图（例：200V 级）”（43 页）。
 3. 推荐使用富士电机机器控制（株）生产的保险丝和保险丝盒。

表 D.2 保险丝 / 保险丝盒

变频器型号 CIMR-V□	直流电源输入用				
	保险丝			保险丝盒	
	生产厂家：富士电机机器控制（株）				
	型号	额定断路电流 (kA)	数量	型号	数量
单相 200V 级					
BA0001	CR6L-20/UL	100	2	CMS-4	2
BA0002	CR6L-30/UL				
BA0003	CR6L-50/UL				
BA0006	CR6L-75/UL			CMS-5	
BA0010	CR6L-100/UL				
BA0012	CR6L-100/UL				
BA0018	CR6L-150/UL				
三相 200V 级					
2A0001	CR6L-20/UL	100	2	CMS-4	2
2A0002	CR6L-20/UL				
2A0004	CR6L-20/UL				
2A0006	CR6L-30/UL				
2A0008	CR6L-50/UL				
2A0010	CR6L-50/UL				
2A0012	CR6L-50/UL			CMS-5	
2A0018	CR6L-75/UL				
2A0020	CR6L-75/UL				
2A0030	CR6L-100/UL				
2A0040	CR6L-150/UL				
2A0056	CR6L-150/UL				
2A0069	CR6L-200/UL				
三相 400V 级					
4A0001	CR6L-20/UL	100	2	CMS-4	2
4A0002	CR6L-20/UL				
4A0004	CR6L-50/UL				
4A0005	CR6L-50/UL				
4A0007	CR6L-50/UL				
4A0009	CR6L-50/UL				
4A0011	CR6L-50/UL			CMS-5	
4A0018	CR6L-50/UL				
4A0023	CR6L-75/UL				
4A0031	CR6L-100/UL				
4A0038	CR6L-150/UL				

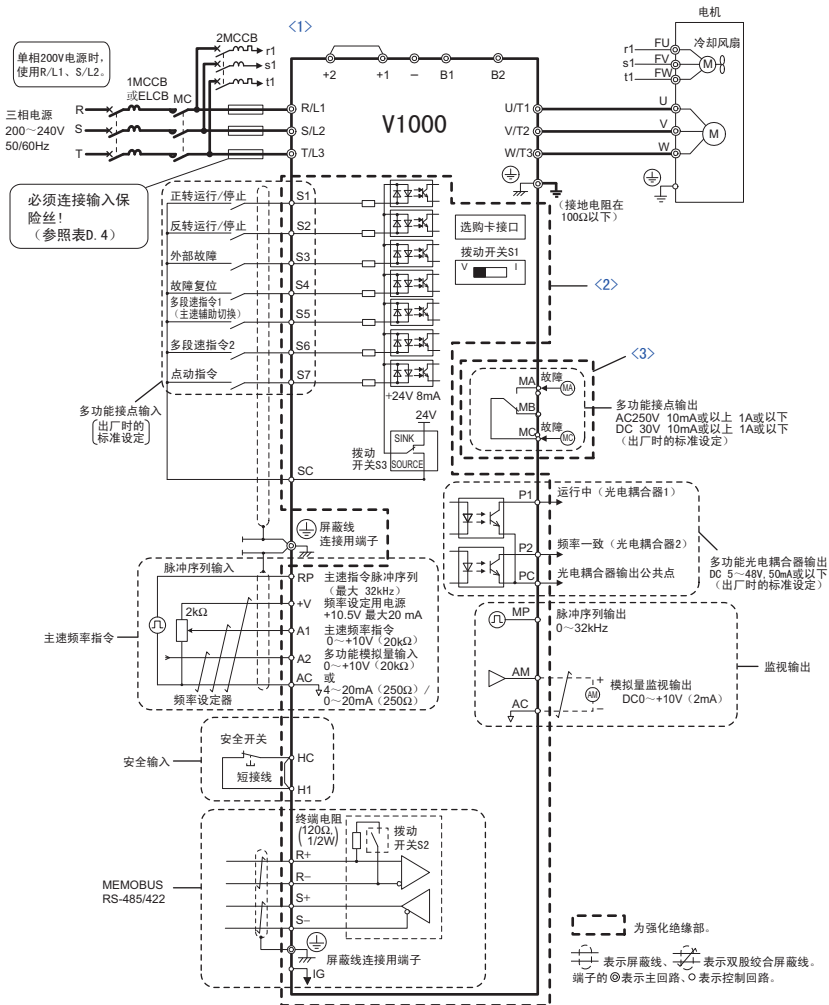
<1> 非生产厂家推荐产品。关于保险丝的外形尺寸，请向本公司代理店或销售负责人垂询。

■ 防止异物进入

安装柜内安装型 IP20 型号的变频器（CIMR-V□□A□□□□B□□）时，请将其安装在异物无法从顶部及前方进入的结构内。

■ 接线示例

符合低电压指令的接线例如下所示。



- <1> 主回路部：为了进行保护，对可能接触的表面进行了分离遮盖。
- <2> 控制回路部：是安全特殊低电压回路。实施与其它回路（主回路部、接点输出部）的强化绝缘分离。请务必与安全特殊低电压回路连接。
- <3> 接点输出部：实施与其它回路（主回路部、控制回路部）的强化绝缘分离。
AC250V、1A 或 DC30V、1A 或以下时，也能与非安全特殊低电压回路连接。

图 D.3 符合低电压指令的相互接线图（200V 级示例）

◆ 符合 EMC 指令的条件

本变频器按照欧洲统一标准 IEC/EN61800-3:2004 进行了试验，确认其符合 EMC 指令。

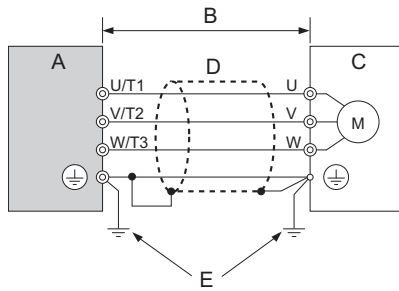
■ EMC 噪音滤波器的安装

为了使本变频器符合 EMC 指令，必须满足以下条件。关于 EMC 噪音滤波器的选择，请参照“EMC 噪音滤波器的选择”（397 页）。

安装方法

为使安装有本变频器的机械及装置符合 EMC 指令，请按下述方法进行安装。

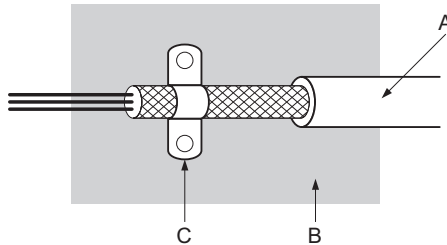
1. 输入侧（一次侧）请务必连接本公司指定的符合欧洲标准的 EMC 噪音滤波器。（参照 397 页）
2. 变频器和 EMC 噪音滤波器必须安装在同一金属板上。
3. 变频器和电机间的接线必须使用网层屏蔽电缆，或者使用金属电线管。
4. 接线长度应尽量短。并且请在变频器侧和电机侧将屏蔽线接地。



- | | |
|-------------------------|---------------|
| A - 变频器 | D - 金属管 |
| B - 变频器和电机间的接线长度：最长 10m | E - 接地线应尽可能短。 |
| C - 电机 | |

图 D.4 安装方法

5. 屏蔽层接地面积尽量大，建议使用金属夹将网编屏蔽电缆固定在金属板上接地。



- | | |
|------------|--------------|
| A - 网编屏蔽电缆 | C - 电缆夹（导电性） |
| B - 金属板 | |

图 D.5 电缆的接地方法

6. 作为高次谐波对策，请连接 DC 电抗器。（参照 398 页）

三相 200V/400V 级

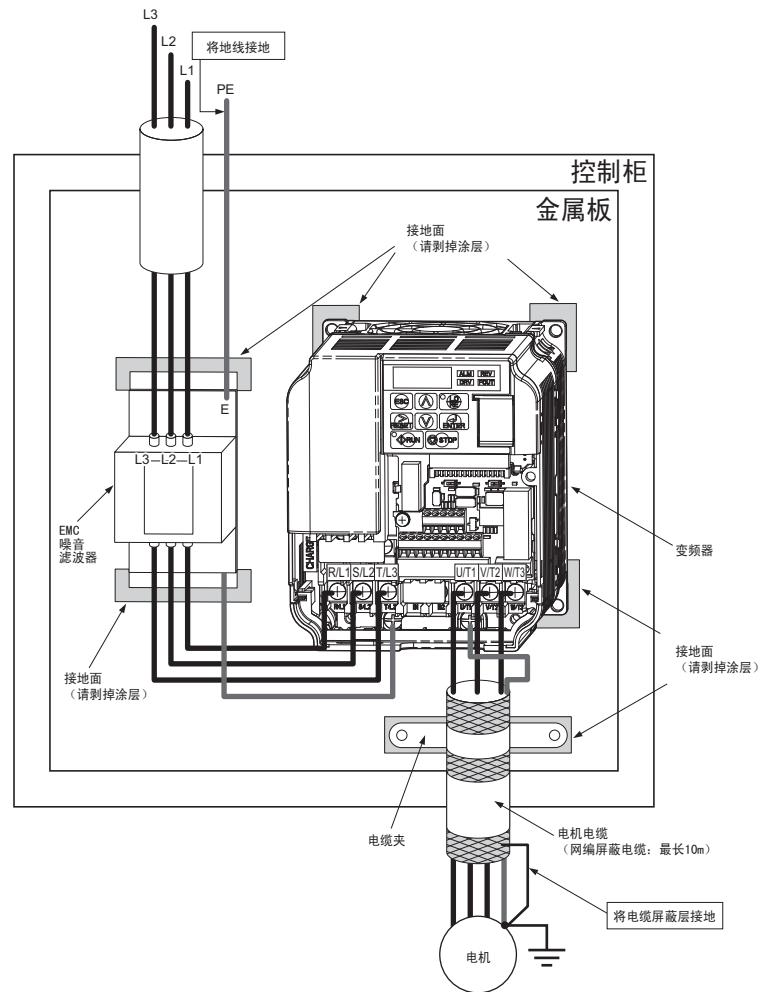


图 D.6 EMC 噪音滤波器和变频器的安装方法 (三相 200V/400V 级)

单相 200V 级

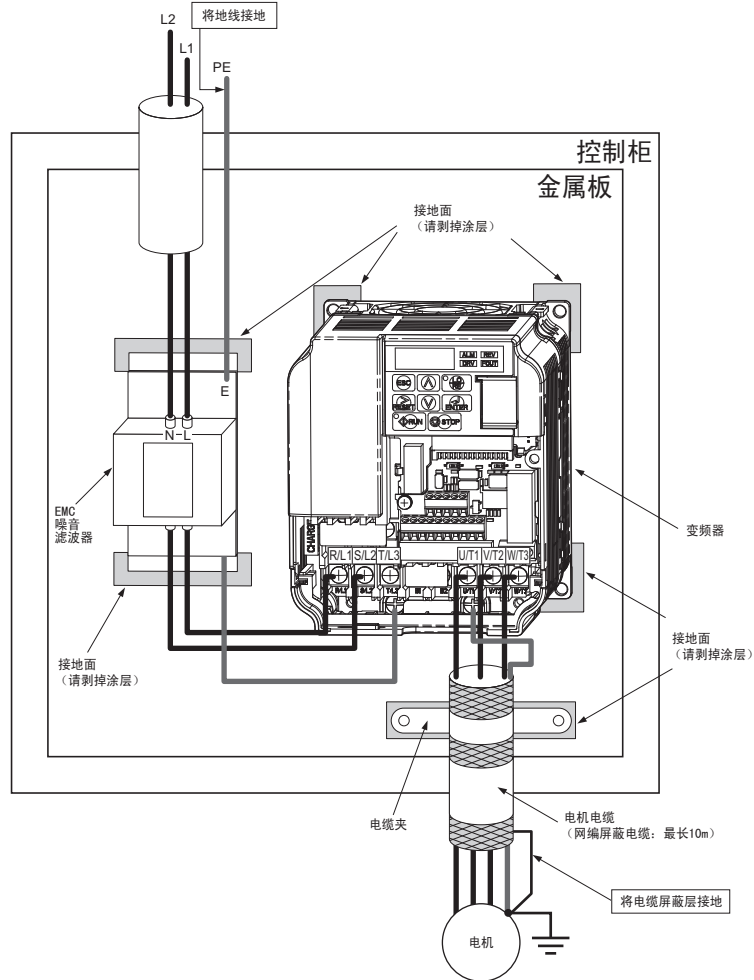


图 D.7 EMC 噪音滤波器和变频器的安装方法 (单相 200V 级)

■ EMC 噪音滤波器的选择

为符合 IEC/EN61800-3 的 C1 类安装环境，必须将下表所示的 EMC 噪音滤波器与变频器一起安装。

表 D.3 EMC 噪音滤波器的选择（对应 IEC/EN61800-3, Cat1）

变频器型号 CIMR-V□	噪音滤波器（生产厂家：Schaffner）						变频器侧 安装螺丝 A	滤波器侧 安装螺丝
	型号	额定电流 [A]	重量 [kg]	外形尺寸 [W × L × H]	Y × X			
单相 200V 级								
BA0001	FS5855-10-07	10	0.4	71 × 169 × 45	51 × 156		M4	M5
BA0002	FS5855-10-07	10	0.4	71 × 169 × 45	51 × 156		M4	M5
BA0003	FS5855-10-07	10	0.4	71 × 169 × 45	51 × 156		M4	M5
BA0006	FS5855-20-07	20	0.7	111 × 169 × 50	91 × 156		M4	M5
BA0010	FS5855-20-07	20	0.7	111 × 169 × 50	91 × 156		M4	M5
BA0012	FS5855-30-07	30	1.0	144 × 174 × 50	120 × 161		M4	M5
BA0018	FS5855-40-07	40	1.1	174 × 174 × 50	150 × 161		M4	M5
三相 200V 级								
2A0001	FS5856-10-07	10	0.7	82 × 194 × 50	62 × 181		M4	M5
2A0002	FS5856-10-07	10	0.7	82 × 194 × 50	62 × 181		M4	M5
2A0004	FS5856-10-07	10	0.7	82 × 194 × 50	62 × 181		M4	M5
2A0006	FS5856-10-07	10	0.7	82 × 194 × 50	62 × 181		M4	M5
2A0008	FS5856-20-07	20	0.8	111 × 169 × 50	91 × 156		M4	M5
2A0010	FS5856-20-07	20	0.8	111 × 169 × 50	91 × 156		M4	M5
2A0012	FS5856-20-07	20	0.8	111 × 169 × 50	91 × 156		M4	M5
2A0018	FS5856-30-07	30	0.9	144 × 174 × 50	120 × 161		M4	M5
2A0020	FS5856-30-07	30	0.9	144 × 174 × 50	120 × 161		M4	M5
2A0030	FS5973-35-07	35	1.4	141 × 330 × 46	115 × 313 <1>		M4	M5
2A0040	FS5973-60-07	60	3.0	206 × 355 × 60	175 × 336 <1>		M5	M6
2A0056	FS5973-100-07	100	4.9	236 × 408 × 80	205 × 390 <1>		M8	M6
2A0069	FS5973-100-07	100	4.9	236 × 408 × 80	205 × 390 <1>		M8	M6
三相 400V 级								
4A0001	FS5857-5/07	5	0.5	111 × 169 × 45	91 × 156		M4	M5
4A0002	FS5857-5/07	5	0.5	111 × 169 × 45	91 × 156		M4	M5
4A0004	FS5857-10/07	10	0.75	111 × 169 × 45	91 × 156		M4	M5
4A0005	FS5857-10/07	10	0.75	111 × 169 × 45	91 × 156		M4	M5
4A0007	FS5857-10/07	10	0.75	111 × 169 × 45	91 × 156		M4	M5
4A0009	FS5857-10/07	10	0.75	111 × 169 × 45	91 × 156		M4	M5
4A0011	FS5857-20/07	20	1.0	144 × 174 × 50	120 × 161		M4	M5
4A0018	FS5972-35-07	35	2.1	206 × 355 × 50	175 × 336 <1>		M4	M5
4A0023	FS5972-35-07	35	2.1	206 × 355 × 50	175 × 336 <1>		M4	M5
4A0031	FS5972-60-07	60	4.0	236 × 408 × 65	390 × 205 <1>		M6	M6
4A0038	FS5972-60-07	60	4.0	236 × 408 × 65	390 × 205 <1>		M6	M6

<1> 变频器不能安装在噪音滤波器上。这些噪音滤波器为卧式。

（注）适用于 CIMR-V□BA0018、V□2A0030 ~ 0069 的噪音滤波器的 emission 依据 IEC/EN61800-3 Cat.2 标准。其他机型则依据 Cat.1 标准。

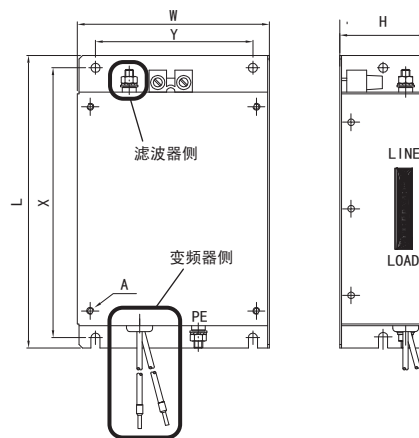


图 D.8 EMC 噪音滤波器的外形尺寸

■ DC 电抗器的选择（对应 IEC/EN61000-3-2）

表 D.4 抑制高次谐波的 DC 电抗器

变频器型号 CIMR-V□	DC 电抗器（生产厂家：安川電機）	
	型号	额定值
三相 200V 级		
2A0004	UZDA-B	5.4A 8mH
2A0006		
三相 400V 级		
4A0002	UZDA-B	3.2A 28mH
4A0004		

（注）关于上表以外的 DC 电抗器的机型，请向本公司代理店或营业所垂询。

D.3 对应 UL 标准时的注意事项

UL/cUL 标记常见于美国和加拿大的产品上。带有 UL/cUL 标记的产品表示 UL 机构对该产品进行了检查、评定，表明该产品满足严格的安全标准。为了取得 UL 认证，内置于电气产品中的主要部件也必须使用经过 UL 认证的产品。



图 D.9 UL/cUL 标记

◆ UL 标准的遵守

本变频器按照 UL 标准 UL508C、File No. E131457 进行了试验，并确认其符合 UL 标准。为了使安装有本变频器的机械及装置符合 UL 标准，客户必须使其满足以下条件。

■ 安装场所

安装变频器时，请在污染度 2（UL 标准）以下的环境中使用。

■ 周围温度

封闭壁挂型（IP20/NEMA Type1）：-10 ~ +40°C

柜内安装型（IP00）：-10 ~ +50°C

无散热片型（IP20/IP00）：-10 ~ +50°C

全封闭防水型（NEMA Type4X/IP66）：-10 ~ +40°C

■ 主回路端子的接线

为了符合 UL 标准，对主回路端子进行接线时，请使用 UL 认可的铜电线（额定 75°C）及下表所示规格的圆形压接端子（符合 UL 标准的产品）。请使用端子厂家推荐的压接工具进行端子的压接。推荐使用日本压接端子制造（株）生产的压接端子。

表 D.5 电线尺寸和紧固力矩（单相 200V 级）

变频器型号 CIMR-V□	端子符号	中国及欧洲规格 <1>		日本规格 <2>		美国规格 <3>		端子螺丝 规格	紧固力矩 N·m (lb. in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线 尺寸 AWG, kcmil		
BA0001 BA0002 BA0003	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	14	18 ~ 14	M3.5	0.8 ~ 1.0 (7.1 ~ 8.9)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	14	18 ~ 14		
	-、+1、+2	-	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	-	18 ~ 14		
	B1、B2	-	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	-	18 ~ 14		
	⊕	2.5	0.75 ~ 2.5	2	0.75 ~ 2	14	18 ~ 14		
BA0006	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	12	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
BA0010	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
BA0012	R/L1、S/L2、T/L3	4	2.5 ~ 6	5.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	4	2.5 ~ 6	3.5	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		

国外标准的对应

D

D.3 对应 UL 标准时的注意事项

变频器型号 C1MR-V□	端子符号	中国及欧洲规格<1>		日本规格<2>		美国规格<3>		端子螺丝 规格	紧固力矩 N·m (lb.in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线 尺寸 AWG, kcmil		
BA0018	R/L1、S/L2、T/L3	6	4~10	8	3.5~8	8	12~8	M5	2.3~2.5 (20.4~22.1)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	4~10	3.5	3.5~8	10	12~8		
	-、+1、+2	-	4~10	8	3.5~8	-	12~8		
	B1、B2	-	4~10	3.5	3.5~8	-	12~8		
	⊕	6	4~10	5.5	3.5~8	8	12~8		2.0~2.5 (17.7~22.1)

<1> 主要用于在中国及欧洲使用时的电线选择。

<2> 主要用于在日本及中国大陆除外的亚洲地区使用时的电线选择。

<3> 主要用于在美国使用时的电线选择。

表 D.6 电线尺寸和紧固力矩 (三相 200V 级)

变频器型号 C1MR-V□	端子符号	中国及欧洲规格<1>		日本规格<2>		美国规格<3>		端子螺丝 规格	紧固力矩 N·m (lb.in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线 尺寸 AWG, kcmil		
2A0001 2A0002 2A0004 2A0006	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	0.75~2.5	2	0.75~2	14	18~14	M3.5	0.8~1.0 (7.1~8.9)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	0.75~2.5	2	0.75~2	14	18~14		
	-、+1、+2	-	0.75~2.5	2	0.75~2	-	18~14		
	B1、B2	-	0.75~2.5	2	0.75~2	-	18~14		
	⊕	2.5	0.75~2.5	2	0.75~2	14	18~14		
2A0008 2A0010	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5~6	2	2~5.5	14	14~10	M4	1.2~1.5 (10.6~13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5~6	2	2~5.5	14	14~10		
	-、+1、+2	-	2.5~6	2	2~5.5	-	14~10		
	B1、B2	-	2.5~6	2	2~5.5	-	14~10		
	⊕	2.5	2.5~6	2	2~5.5	10	14~10		
2A0012	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5~6	2	2~5.5	12	14~10	M4	1.2~1.5 (10.6~13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5~6	2	2~5.5	14	14~10		
	-、+1、+2	-	2.5~6	2	2~5.5	-	14~10		
	B1、B2	-	2.5~6	2	2~5.5	-	14~10		
	⊕	2.5	2.5~6	2	2~5.5	10	14~10		
2A0018	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5~6	3.5	2~5.5	10	14~10	M4	1.2~1.5 (10.6~13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5~6	3.5	2~5.5	10	14~10		
	-、+1、+2	-	2.5~6	3.5	2~5.5	-	14~10		
	B1、B2	-	2.5~6	2	2~5.5	-	14~10		
	⊕	2.5	2.5~6	3.5	2~5.5	10	14~10		
2A0020	R/L1、S/L2、T/L3	4	2.5~6	5.5	2~5.5	10	14~10	M4	1.2~1.5 (10.6~13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5~6	3.5	2~5.5	10	14~10		
	-、+1、+2	-	2.5~6	5.5	2~5.5	-	14~10		
	B1、B2	-	2.5~6	2	2~5.5	-	14~10		
	⊕	4	2.5~6	3.5	2~5.5	10	14~10		
2A0030	R/L1、S/L2、T/L3	6	4~16	14	5.5~14	8	10~6	M4	2.1~2.3 (18.6~20.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	6	4~16	8	5.5~14	8	10~6		
	-、+1、+2	-	4~16	14	5.5~14	-	10~6		
	B1、B2	-	4~6	3.5	2~5.5	-	14~10		
	⊕	6<4>	6~16	5.5<4>	5.5~14	8<4>	10~6		
2A0040	R/L1、S/L2、T/L3	10	6~16	14	5.5~14	6	10~6	M4	2.1~2.3 (18.6~20.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	10	6~16	14	5.5~14	8	10~6		
	-、+1、+2	-	6~16	14	5.5~14	-	10~6		
	B1、B2	-	4~6	5.5	2~5.5	-	14~10		
	⊕	10	6~16	14	5.5~14	6	10~6		
2A0056	R/L1、S/L2、T/L3	16	16~25	22	14~22	4	6~4	M6	5.4~6.0 (47.8~53.1)
	U/T1、V/T2、W/T3	16	16~25	14	14~22	4	6~4		
	-、+1、+2	-	16~25	22	14~22	-	6~4		
	B1、B2	-	6~10	14	5.5~14	-	10~6	M5	2.7~3.0 (23.9~26.6)
	⊕	16	10~25	14	8~22	6	8~4	M6	5.4~6.0 (47.8~53.1)
2A0069	R/L1、S/L2、T/L3	25	10~25	30	8~38	3	8~2	M8	9.9~11.0 (87.6~97.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	16	10~25	22	8~38	3	8~2		
	-、+1、+2	-	10~25	30	8~38	-	8~2		
	B1、B2	-	10~16	14	8~14	-	8~6	M5	2.7~3.0 (23.9~26.6)
	⊕	16	10~25	14	8~22	6	6~4	M6	5.4~6.0 (47.8~53.1)

- <1> 主要用于在中国及欧洲使用时的电线选择。
 <2> 主要用于在日本及中国大陆除外的亚洲地区使用时的电线选择。
 <3> 主要用于在美国使用时的电线选择。
 <4> 安装 EMC 滤波器时, 为了满足 IEC/EN61800-5-1 标准, 需要采取补充措施。详情请参照“EMC 噪音滤波器的安装”(394 页)。

表 D.7 电线尺寸和紧固力矩 (三相 400V 级)

变频器型号 CIMR-V□	端子符号	中国及欧洲规格 <1>		日本规格 <2>		美国规格 <3>		端子螺丝 规格	紧固力矩 N·m (lb. in.)
		推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 mm ²	可连接的电线 尺寸 mm ²	推荐电线尺寸 AWG, kcmil	可连接的电线 尺寸 AWG, kcmil		
4A0001 4A0002 4A0004	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
4A0005 4A0007 4A0009	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
4A0011	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	12	14 ~ 10	M4	1.2 ~ 1.5 (10.6 ~ 13.3)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	14	14 ~ 10		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	10	14 ~ 10		
4A0018	R/L1、S/L2、T/L3	2.5	2.5 ~ 16	3.5	2 ~ 14	10	14 ~ 6	M4	2.1 ~ 2.3 (18.6 ~ 20.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	2.5	2.5 ~ 16	3.5	2 ~ 14	10	14 ~ 6		
	-、+1、+2	-	2.5 ~ 16	3.5	2 ~ 14	-	14 ~ 6		
	B1、B2	-	4 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	2.5	2.5 ~ 16	5.5	2 ~ 14	8	14 ~ 6		
4A0023	R/L1、S/L2、T/L3	4	4 ~ 16	5.5	3.5 ~ 14	10	10 ~ 6	M4	2.1 ~ 2.3 (18.6 ~ 20.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	4	4 ~ 16	5.5	3.5 ~ 14	10	10 ~ 6		
	-、+1、+2	-	4 ~ 16	5.5	3.5 ~ 14	-	10 ~ 6		
	B1、B2	-	2.5 ~ 6	2	2 ~ 5.5	-	14 ~ 10		
	⊕	4	4 ~ 16	5.5	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6		
4A0031	R/L1、S/L2、T/L3	6	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6	M5	3.6 ~ 4.0 (31.8 ~ 35.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	6	6 ~ 16	8	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6		
	-、+1、+2	-	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	-	10 ~ 6		
	B1、B2	-	6 ~ 10	3.5	2 ~ 8	-	10 ~ 8		
	⊕	6 <4>	6 ~ 16	8 <4>	5.5 ~ 14	6 <4>	10 ~ 6		
4A0038	R/L1、S/L2、T/L3	10	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	6	10 ~ 6	M5	3.6 ~ 4.0 (31.8 ~ 35.4)
	U/T1、V/T2、W/T3	6	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	8	10 ~ 6		
	-、+1、+2	-	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	-	10 ~ 6		
	B1、B2	-	6 ~ 10	5.5	3.5 ~ 8	-	10 ~ 8		
	⊕	10	6 ~ 16	14	5.5 ~ 14	6	10 ~ 6		

- <1> 主要用于在中国及欧洲使用时的电线选择。
 <2> 主要用于在日本及中国大陆除外的亚洲地区使用时的电线选择。
 <3> 主要用于在美国使用时的电线选择。
 <4> 安装 EMC 滤波器时, 为了满足 IEC/EN61800-5-1 标准, 需要采取补充措施。详情请参照“EMC 噪音滤波器的安装”(394 页)。

圆形压接端子的尺寸

(注) 压接端子请使用带绝缘包层的产品, 或经绝缘套管等加工的产品。所用电线的连续最高允许温度为 75°C 600V, 并为 UL 认可的带聚乙烯树脂层的绝缘电线。在环境温度为 30°C 的条件下选定。

推荐使用日本压接端子制造 (株) 生产的压接端子、(株) 东京 DIP 生产的绝缘盖及等同品。

请参考表 D.8 中的电线尺寸和端子螺丝尺寸, 选择本公司推荐的圆形压接端子、压接工具及绝缘盖。关于适合您变频器的电线尺寸, 请参照表 D.6 和表 D.7。关于电线的订购, 请向本公司代理店或销售负责人垂询。

表 D.8 是本公司推荐的圆形压接端子。选择时, 请参照变频器使用地区的相应标准。

表 D.8 圆形压接端子与绝缘盖

变频器型号 CIMR-V□	电线尺寸 (AWG, kcmil)		端子螺丝 尺寸	压接端子型号	压接工具		绝缘盖型号	订货代码 <2>
	R/L1・S/L2・T/L3	U/T1・V/T2・W/T3			工具型号	挤压模		
单相 200V 级								
BA0001 BA0002 BA0003	18		M3.5	R1.25-3.5	YA-4	AD-900	TP-003	100-066-217
	16			R2-3.5				100-066-218
	14 <1>							
BA0006	14 <1>		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12			R5.5-4				100-054-029
	10							
BA0010	14	14 <1>	M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12 <1>	12		R5.5-4				100-054-029
	10	10						
BA0012	14	14 <1>	M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12	12		R5.5-4				100-054-029
	10 <1>	10						
BA0018	12	12 <1>	M5	R5.5-5	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-030
	10	10		R8-5				100-054-032
	8 <1>	8						
三相 200V 级								
2A0001 2A0002 2A0004 2A0006	18		M3.5	R1.25-3.5	YA-4	AD-900	TP-003	100-066-217
	16			R2-3.5				100-066-218
	14 <1>							
2A0008 2A0010	14 <1>		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12			R5.5-4				100-054-029
	10							
2A0012	14 <1>		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12			R5.5-4				100-054-029
	10							
2A0018	14	14 <1>	M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12 <1>	12		R5.5-4				100-054-029
	10	10						
2A0020	14	14	M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12	12 <1>		R5.5-4				100-054-029
	10 <1>	10						
2A0030	10	10	M4	R5.5-4	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-029
	8	8 <1>		8-4		AD-901	TP-008	100-054-031
	6 <1>	6		14-4		AD-902	TP-014	100-066-220
2A0040	10		M4	R5.5-4	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-029
	8			8-4		AD-901	TP-008	100-054-031
	6 <1>			14-4		AD-902	TP-014	100-066-220
2A0056	6	6 <1>	M6	R14-6	YA-5	AD-952	TP-014	100-051-261
	4 <1>	4		R22-6		AD-953	TP-022	100-051-262
2A0069	8	8	M8	R8-8	YA-5	AD-951	TP-008	100-061-111
	6	6		R14-8		AD-952	TP-014	100-054-035
	4	4 <1>		R22-8		AD-953	TP-022	100-051-263
	3 <1>	3		R38-8		AD-954	TP-038	100-051-264
2	2							
三相 400V 级								
4A0001 4A0002 4A0004	14 <1>		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12			R5.5-4				100-054-029
	10							
4A0005 4A0007 4A0009	14 <1>		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12			R5.5-4				100-054-029
	10							
4A0011	14 <1>		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12			R5.5-4				100-054-029
	10							

变频器型号 CIMR-V□	电线尺寸 (AWG, kcmil)		端子螺丝 尺寸	压接端子型号	压接工具		绝缘盖型号	订货代码 <2>	
	R/L1 • S/L2 • T/L3	U/T1 • V/T2 • W/T3			工具型号	挤压模			
4A0018	14		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028	
	12 <1>			R5.5-4			TP-005	100-054-029	
	10			8-4			AD-901	TP-008	100-054-031
	8			14-4			AD-902	TP-014	100-066-220
	6								
4A0023	12		M4	R5.5-4	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-029	
	10 <1>			8-4			AD-901	TP-008	100-054-031
	8			14-4			AD-902	TP-014	100-066-220
	6								
4A0031	10	10	M5	R5.5-5	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-030	
	8	8 <1>		R8-5			AD-901	TP-008	100-054-032
	6 <1>	6		R14-5			AD-902	TP-014	100-054-034
4A0038	10		M5	R5.5-5	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-030	
	8			R8-5			AD-901	TP-008	100-054-032
	6 <1>			R14-5			AD-902	TP-014	100-054-034

<1> 表示各机型推荐的电线尺寸。

<2> 圆形压接端子与绝缘盖为 3 个一套。请将其分别用在输入侧和输出侧。例如，使用 BA0001 时，在输入侧和输出侧连接 2mm² 的电线时，在输入侧使用 1 套“100-066-218”，在输出侧使用一套，共需 2 套。

(注) 确定电线尺寸时，请考虑电线的电压降。

选择电线尺寸时，一般请使电压降保持在额定电压的 2% 以内。可能有电压降时，请根据电缆长度增大电线尺寸。线间电压降可由下式求出：

$$\text{线间电压降 (V)} = \sqrt{3} \times \text{电线电阻率 } (\Omega/\text{km}) \times \text{接线距离 (m)} \times \text{电流 (A)} \times 10^{-3}$$

保险丝

为满足 UL 标准，请在变频器的输入侧使用表 D.9 “输入保险丝的选型标准”所示的保险丝。请采用下述方法之一对分支回路进行保护。

- 使用 J、T、CC 等级的速熔保险丝时，请选择容量为变频器额定输入电流的 300% 的保险丝。

(注) 将以下变频器与速熔保险丝组合使用时，不必考虑变频器的额定输入电流。

2A0002-A6T6、2A0004-A6T15、4A0004-A6T15、4A0005-A6T20、4A0007-A6T25

- 使用 J、T、CC 等级的慢熔保险丝时，请选择容量为变频器额定输入电流的 175% 的保险丝。
- 使用 RK5 等级的慢熔保险丝时，请选择容量为变频器额定输入电流的 225% 的保险丝。

表 D.9 输入保险丝的选型标准

变频器型号 CIMR-V□	T 级 保险丝型号 (生产厂家: Ferraz) 600Vac, 200kAIR	保险丝电流额定值 (A)	保险丝型号 (生产厂家: Bussmann) 500Vac, 200kAIR	保险丝电流额定值 (A)
单相 200V 级				
BA0001	A6T6	6	FWH-25A14F	25
BA0002	A6T10	10	FWH-25A14F	25
BA0003	A6T20	20	FWH-60B	60
BA0006	A6T40	40	FWH-80B	80
BA0010	A6T40	40	FWH-100B	100
BA0012	A6T50	50	FWH-125B	125
BA0018	A6T80	80	FWH-175B	175
三相 200V 级				
2A0001	A6T3	3	FWH-25A14F	25
2A0002	A6T6	6	FWH-25A14F	25
2A0004	A6T15	15	FWH-25A14F	25
2A0006	A6T20	20	FWH-25A14F	25
2A0008	A6T25	25	FWH-70B	70
2A0010	A6T25	25	FWH-70B	70
2A0012	A6T30	30	FWH-70B	70
2A0018	A6T40	40	FWH-90B	90
2A0020	A6T40	40	FWH-90B	90
2A0030	无适用型号		FWH-100B	100
2A0040			FWH-200B	200
2A0056			FWH-200B	200
2A0069			FWH-200B	200
			FWH-200B	200

国外标准的对应

D.3 对应 UL 标准时的注意事项

变频器型号 CIMR-V□	T级 保险丝型号 (生产厂家: Ferraz) 600Vac, 200kAIR	保险丝电流额定值 (A)	保险丝型号 (生产厂家: Bussmann) 500Vac, 200kAIR	保险丝电流额定值 (A)
三相 400V 级				
4A0001	A6T3	3	FWH-40B	40
4A0002	A6T6	6	FWH-40B	40
4A0004	A6T15	15	FWH-50B	50
4A0005	A6T20	20	FWH-70B	70
4A0007	A6T25	25	FWH-70B	70
4A0009	A6T25	25	FWH-90B	90
4A0011	A6T30	30	FWH-90B	90
4A0018	无适用型号		FWH-80B	80
4A0023			FWH-100B	100
4A0031			FWH-125B	125
4A0038			FWH-200B	200

■ 控制回路端子的低电压接线

请将低电压电线与 NEC1 级的回路导线相连接。关于接线，请遵照各国或各地区的规定。控制回路端子请使用第 2 类 (UL 标准) 电源。

表 D.10 控制回路端子使用的电源

输入 / 输出	端子符号	电源规格
多功能光耦输出	P1, P2, PC	使用第 2 类电源。
多功能接点输入 (数字量输入)	S1, S2, S3, S4, S5, S6, S7	使用变频器内部的电源。 使用外部电源时，须使用 2 类电源。
多功能模拟量输入 (主速频率指令输入)	+V, A1, A2, AC	使用变频器内部的 LVLC 电源。 使用外部电源时，须用第 2 类电源。
脉冲序列输入 (主速频率指令输入)	RP	使用变频器内部的 LVLC 电源。 使用外部电源时，须用第 2 类电源。
脉冲序列输出	MP	使用变频器内部的 LVLC 电源。 使用外部电源时，须用第 2 类电源。
安全输入	H1, HC	使用变频器内部的 LVLC 电源。 使用外部电源时，须用第 2 类电源。
模拟量监视输出	AM	使用变频器内部的 LVLC 电源。

■ 短路耐量

本变频器在电源短路电流 31,000 安培或以下，电源电压 240V 或以下 (200V 级时)、440V 或以下 (400V 级时) 的条件下，实施了 UL 短路试验。

- 请使用大于或等于所用电源短路耐量的接线用断路器 (MCCB) 及短路保护用的输入保险丝。
- 相对于 200V 级变频器的电机过载保护 240V (400V 级时为 440V)，建议使用可在 31,000 安培以下送电的回路。

◆ 电机的过载保护

为进行电机的过载保护，请将参数 E2-01 (电机额定电流) 设定为适当的值。电机的过载保护功能已经取得 UL 认证，也与 NEC (National Electrical Code) 和 CEC (Canada Electrical Code) 基准相符。

■ E2-01 (电机额定电流)

设定范围：取决于 o2-04 的设定

出厂设定：取决于 o2-04 的设定

在使用无 PG 矢量控制或带 PG 矢量控制时 (A1-02 = 2 或 3)，E2-01 (电机额定电流) 用作电机保护功能。L1-01 (电机保护功能选择) 的出厂设定为 1 (通用电机的保护)。请将 E2-01 参数设定为电机铭牌上的额定电流值。执行自学习时，必须从 LED 操作器或 LCD 操作器输入 T1-04 (电机额定电流)。自学习完成后，输入到 T1-04 中的值将自动被写入 E2-01 参数中。

■ L1-01 (电机保护功能选择)

变频器具有根据时间、输出电流、输出频率执行保护的电子过载保护功能 (oL1)，可防止电机过热。电子过载保护功能已取得 UL 认可。单台电机运行时，无需外部热敏过载继电器。

L1-01 参数根据所使用的电机类型，选择电机过载曲线。

表 D.11 电机保护功能选择

设定	内容
0	无效
1	通用电机（出厂设定）
2	变频器专用电机
3	矢量专用电机
4	PM 电机
6	通用电机（50Hz 用）

变频器连接多台电机同时运行时，无法用电子过载保护功能进行保护，因此请务必将电机保护功能选择设定为无效（L1-01 = 0）。另外，请为每一台电机连接热继电器。

变频器所连接的电机为 1 台时，如果不采取其它防止电机热过载的措施，则请将电机保护功能选择设定为有效（L1-01 = 1 ~ 4 或 6）。实施电子热继电器过载保护时，如果发生 oL1 异常，则切断变频器的输出，能进一步对电机进行过热保护。可在变频器电源接通期间连续推定电机温度。

如果 L1-01 = 1，以 100% 负载旋转时，在额定（基本）速度以下，选择冷却容量受到限制的电机用保护特性。电机转速低于基本速度时，根据 oL1 功能，电机的输出值受到限制。

如果 L1-01 = 2，以 100% 负载旋转时，在 10:1 的速度范围内，选择具有冷却功能的电机用保护特性。电机以不高于电机额定速度的 1/10 旋转时，根据 oL1 功能，电机的输出值受到限制。

如果 L1-01 = 3，以 100% 负载旋转时，选择无论在何种速度（包括零速）下均具有冷却功能的电机。此时的 oL1 功能与速度无关，不限制电机的输出值。

如果 L1-01 = 4，选择 PM 电机的保护特性。

如果 L1-01 = 6，选择标准风冷电机（50Hz）的保护特性。

■ L1-02（电机保护动作时间）

设定范围：0.1 ~ 5.0 分钟

出厂设定：1.0 分钟

L1-02 是在变频器以 60Hz 的频率及 E2-01（电机额定电流）的 150% 运行时，设定发生 oL1（电机过载）之前的允许运行时间。对 L1-02 的值进行调整，会使 oL1 的特性曲线沿着图 D.10 曲线图的 Y 轴方向移动，但曲线的形状不变。

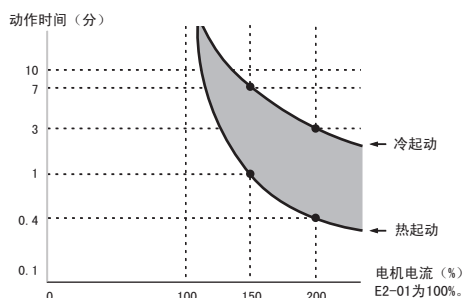


图 D.10 由输出频率和负载决定的电机过载保护时间

■ L1-03（电机过热时的警报动作选择（PTC 输入））

设定	内容
0	减速停止
1	自由运行停止
2	紧急停止
3	继续运行（出厂设定）

■ L1-04（电机过热动作选择（PTC 输入））

设定	内容
0	减速停止
1	自由运行停止（出厂设定）
2	紧急停止

D.4 Instructions for UL and cUL

◆ Safety Precautions

DANGER

Electrical Shock Hazard

Do not connect or disconnect wiring while the power is on.

Failure to comply will result in death or serious injury.

WARNING

Electrical Shock Hazard

Do not operate equipment with covers removed.

Failure to comply could result in death or serious injury.

The diagrams in this section may show drives without covers or safety shields to show details. Be sure to reinstall covers or shields before operating the drives and run the drives according to the instructions described in this manual.

Always ground the motor-side grounding terminal.

Improper equipment grounding could result in death or serious injury by contacting the motor case.

Do not touch any terminals before the capacitors have fully discharged.

Failure to comply could result in death or serious injury.

Before wiring terminals, disconnect all power to the equipment. The internal capacitor remains charged even after the power supply is turned off. The charge indicator LED will extinguish when the DC bus voltage is below 50 Vdc. To prevent electric shock, wait at least five minutes after all indicators are OFF and measure the DC bus voltage level to confirm safe level.

Do not allow unqualified personnel to perform work on the drive.

Failure to comply could result in death or serious injury.

Installation, maintenance, inspection, and servicing must be performed only by authorized personnel familiar with installation, adjustment, and maintenance of AC drives.

Do not perform work on the drive while wearing loose clothing, jewelry, or lack of eye protection.

Failure to comply could result in death or serious injury.

Remove all metal objects such as watches and rings, secure loose clothing, and wear eye protection before beginning work on the drive.

Do not remove covers or touch circuit boards while the power is on.

Failure to comply could result in death or serious injury.

Fire Hazard

Tighten all terminal screws to the specified tightening torque.

Loose electrical connections could result in death or serious injury by fire due to overheating of electrical connections.

Do not use an improper voltage source.

Failure to comply could result in death or serious injury by fire.

Verify that the rated voltage of the drive matches the voltage of the incoming power supply before applying power.

Do not use improper combustible materials.

Failure to comply could result in death or serious injury by fire.

Attach the drive to metal or other noncombustible material.

NOTICE**Observe proper electrostatic discharge procedures (ESD) when handling the drive and circuit boards.**

Failure to comply may result in ESD damage to the drive circuitry.

Never connect or disconnect the motor from the drive while the drive is outputting voltage.

Improper equipment sequencing could result in damage to the drive.

Do not use unshielded cable for control wiring.

Failure to comply may cause electrical interference resulting in poor system performance. Use shielded twisted-pair wires and ground the shield to the ground terminal of the drive.

Do not modify the drive circuitry.

Failure to comply could result in damage to the drive and will void warranty.

Yaskawa is not responsible for any modification of the product made by the user. This product must not be modified.

Check all the wiring to ensure that all connections are correct after installing the drive and connecting any other devices.

Failure to comply could result in damage to the drive.

◆ **UL Standards**

The UL/cUL mark applies to products in the United States and Canada and it means that UL has performed product testing and evaluation and determined that their stringent standards for product safety have been met. For a product to receive UL certification, all components inside that product must also receive UL certification.



◆ **UL Standards Compliance**

This drive is tested in accordance with UL standard UL508C, File No. E131457 and complies with UL requirements. To ensure continued compliance when using this drive in combination with other equipment, meet the following conditions:

■ **Installation Area**

Do not install the drive to an area greater than pollution severity 2 (UL standard).

■ **Ambient Temperature**

IP20/NEMA Type1 enclosure: -10 to +40°C

IP20/IP00 open-chassis enclosure: -10 to +50°C

IP20/IP00 finless-type enclosure: -10 to +50°C

NEMA Type4X/IP66 enclosure: -10 to +40°C

■ **Main Circuit Terminal Wiring**

Yaskawa recommends using closed-loop crimp terminals on all drive models. UL/cUL approval requires the use of UL Listed closed-loop crimp terminals when wiring the drive main circuit terminals. Use only the tools recommended by the terminal manufacturer for crimping.

For more information on UL Listed closed-loop crimp terminals, refer to the manuals that are delivered with the products.

Wire Gauge and Torque Specifications (Single-Phase 200 V Class)

Model CIMR-V□	Terminal	For Asia <1>		For U.S.A <2>		For Europe and China <3>		Screw Size	Tightening Torque N·m (lb.in.)
		Recommended Gauge mm ²	Applicable Gauge mm ²	Recommended Gauge AWG, kcmil	Applicable Gauge AWG, kcmil	Recommended Gauge mm ²	Applicable Gauge mm ²		
BA0001 BA0002 BA0003	R/L1, S/L2, T/L3	2	0.75 to 2	14	18 to 14	2.5	0.75 to 2.5	M3.5	0.8 to 1.0 (7.1 to 8.9)
	U/T1, V/T2, W/T3	2	0.75 to 2	14	18 to 14	2.5	0.75 to 2.5		
	-, +1, +2	2	0.75 to 2	-	18 to 14	-	0.75 to 2.5		
	B1, B2	2	0.75 to 2	-	18 to 14	-	0.75 to 2.5		
	⊕	2	0.75 to 2	14	18 to 14	2.5	0.75 to 2.5		
BA0006	R/L1, S/L2, T/L3	2	2 to 5.5	12	14 to 10	2.5	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)
	U/T1, V/T2, W/T3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
	-, +1, +2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	⊕	3.5	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
BA0010	R/L1, S/L2, T/L3	3.5	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)
	U/T1, V/T2, W/T3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
	-, +1, +2	3.5	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	⊕	3.5	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
BA0012	R/L1, S/L2, T/L3	5.5	2 to 5.5	10	14 to 10	4	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)
	U/T1, V/T2, W/T3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
	-, +1, +2	3.5	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	⊕	3.5	2 to 5.5	10	14 to 10	4	2.5 to 6		
BA0018	R/L1, S/L2, T/L3	8	3.5 to 8	8	12 to 8	6	4 to 10	M5	2.3 to 2.5 (20.4 to 22.1)
	U/T1, V/T2, W/T3	3.5	3.5 to 8	10	12 to 8	2.5	4 to 10		
	-, +1, +2	8	3.5 to 8	-	12 to 8	-	4 to 10		
	B1, B2	3.5	3.5 to 8	-	12 to 8	-	4 to 10		
	⊕	5.5	3.5 to 8	8	12 to 8	6	4 to 10		

<1> Gauges listed here are for use in Japan.

<2> Gauges listed here are for use in the United States.

<3> Gauges listed here are for use in Europe and China.

Wire Gauge and Torque Specifications (Three-Phase 200 V Class)

Model CIMR-V□	Terminal	For Asia <1>		For U.S.A <2>		For Europe and China <3>		Screw Size	Tightening Torque N·m (lb.in.)		
		Recommended Gauge mm ²	Applicable Gauge mm ²	Recommended Gauge AWG, kcmil	Applicable Gauge AWG, kcmil	Recommended Gauge mm ²	Applicable Gauge mm ²				
2A0001 2A0002 2A0004 2A0006	R/L1, S/L2, T/L3	2	0.75 to 2	14	18 to 14	2.5	0.75 to 2.5	M3.5	0.8 to 1.0 (7.1 to 8.9)		
	U/T1, V/T2, W/T3	2	0.75 to 2	14	18 to 14	2.5	0.75 to 2.5				
	-, +1, +2	2	0.75 to 2	-	18 to 14	-	0.75 to 2.5				
	B1, B2	2	0.75 to 2	-	18 to 14	-	0.75 to 2.5				
	⊕	2	0.75 to 2	14	18 to 14	2.5	0.75 to 2.5				
2A0008 2A0010	R/L1, S/L2, T/L3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)		
	U/T1, V/T2, W/T3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6				
	-, +1, +2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6				
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6				
	⊕	2	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6				
2A0012	R/L1, S/L2, T/L3	2	2 to 5.5	12	14 to 10	2.5	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)		
	U/T1, V/T2, W/T3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6				
	-, +1, +2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6				
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6				
	⊕	2	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6				
2A0018	R/L1, S/L2, T/L3	3.5	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)		
	U/T1, V/T2, W/T3	3.5	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6				
	-, +1, +2	3.5	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6				
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6				
	⊕	3.5	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6				
2A0020	R/L1, S/L2, T/L3	5.5	2 to 5.5	10	14 to 10	4	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)		
	U/T1, V/T2, W/T3	3.5	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6				
	-, +1, +2	5.5	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6				
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6				
	⊕	3.5	2 to 5.5	10	14 to 10	4	2.5 to 6				
2A0030	R/L1, S/L2, T/L3	14	5.5 to 14	8	10 to 6	6	4 to 16	M4	2.1 to 2.3 (18.6 to 20.4)		
	U/T1, V/T2, W/T3	8	5.5 to 14	8	10 to 6	6	4 to 16				
	-, +1, +2	14	5.5 to 14	-	10 to 6	-	4 to 16				
	B1, B2	3.5	2 to 5.5	-	14 to 10	-	4 to 6				
	⊕	5.5 <4>	5.5 to 14	8 <4>	10 to 6	6 <4>	6 to 16			M5	2.0 to 2.5 (17.7 to 22.1)
2A0040	R/L1, S/L2, T/L3	14	5.5 to 14	6	10 to 6	10	6 to 16	M4	2.1 to 2.3 (18.6 to 20.4)		
	U/T1, V/T2, W/T3	14	5.5 to 14	8	10 to 6	10	6 to 16				
	-, +1, +2	14	5.5 to 14	-	10 to 6	-	6 to 16				
	B1, B2	5.5	2 to 5.5	-	14 to 10	-	4 to 6				
	⊕	14	5.5 to 14	6	10 to 6	10	6 to 16			M5	2.0 to 2.5 (17.7 to 22.1)
2A0056	R/L1, S/L2, T/L3	22	14 to 22	4	6 to 4	16	16 to 25	M6	5.4 to 6.0 (47.8 to 53.1)		
	U/T1, V/T2, W/T3	14	14 to 22	4	6 to 4	16	16 to 25				
	-, +1, +2	22	14 to 22	-	6 to 4	-	16 to 25				
	B1, B2	14	5.5 to 14	-	10 to 6	-	6 to 10			M5	2.7 to 3.0 (23.9 to 26.6)
	⊕	14	8 to 22	6	8 to 4	16	10 to 25			M6	5.4 to 6.0 (47.8 to 53.1)
2A0069	R/L1, S/L2, T/L3	30	8 to 38	3	8 to 2	25	10 to 25	M8	9.9 to 11.0 (87.6 to 97.4)		
	U/T1, V/T2, W/T3	22	8 to 38	3	8 to 2	16	10 to 25				
	-, +1, +2	30	8 to 38	-	8 to 2	-	10 to 25				
	B1, B2	14	8 to 14	-	8 to 6	-	10 to 16			M5	2.7 to 3.0 (23.9 to 26.6)
	⊕	14	8 to 22	6	6 to 4	16	10 to 25			M6	5.4 to 6.0 (47.8 to 53.1)

<1> Gauges listed here are for use in Japan.

<2> Gauges listed here are for use in the United States.

<3> Gauges listed here are for use in Europe and China.

<4> When installing an EMC filter, additional measures must be taken to comply with IEC/EN61800-5-1. Refer to EMC Filter Installation on page 394 for details.

Wire Gauge and Torque Specifications (Three-Phase 400 V Class)

Model CIMR-V□	Terminal	For Asia <1>		For U.S.A <2>		For Europe and China <3>		Screw Size	Tightening Torque N·m (lb.in.)
		Recommended Gauge mm ²	Applicable Gauge mm ²	Recommended Gauge AWG, kcmil	Applicable Gauge AWG, kcmil	Recommended Gauge mm ²	Applicable Gauge mm ²		
4A0001 4A0002 4A0004	R/L1, S/L2, T/L3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)
	U/T1, V/T2, W/T3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
	-, +1, +2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	⊕	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
4A0005 4A0007 4A0009	R/L1, S/L2, T/L3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)
	U/T1, V/T2, W/T3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
	-, +1, +2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	⊕	2	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
4A0011	R/L1, S/L2, T/L3	2	2 to 5.5	12	14 to 10	2.5	2.5 to 6	M4	1.2 to 1.5 (10.6 to 13.3)
	U/T1, V/T2, W/T3	2	2 to 5.5	14	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
	-, +1, +2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	⊕	2	2 to 5.5	10	14 to 10	2.5	2.5 to 6		
4A0018	R/L1, S/L2, T/L3	3.5	2 to 14	10	14 to 6	2.5	2.5 to 16	M4	2.1 to 2.3 (18.6 to 20.4)
	U/T1, V/T2, W/T3	3.5	2 to 14	10	14 to 6	2.5	2.5 to 16		
	-, +1, +2	3.5	2 to 14	-	14 to 6	-	2.5 to 16		
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	4 to 6		
	⊕	5.5	2 to 14	8	14 to 6	2.5	2.5 to 16	M5	2.0 to 2.5 (17.7 to 22.1)
4A0023	R/L1, S/L2, T/L3	5.5	3.5 to 14	10	10 to 6	4	4 to 16	M4	2.1 to 2.3 (18.6 to 20.4)
	U/T1, V/T2, W/T3	5.5	3.5 to 14	10	10 to 6	4	4 to 16		
	-, +1, +2	5.5	3.5 to 14	-	10 to 6	-	4 to 16		
	B1, B2	2	2 to 5.5	-	14 to 10	-	2.5 to 6		
	⊕	5.5	5.5 to 14	8	10 to 6	4	4 to 16	M5	2.0 to 2.5 (17.7 to 22.1)
4A0031	R/L1, S/L2, T/L3	14	5.5 to 14	8	10 to 6	6	6 to 16	M5	3.6 to 4.0 (31.8 to 35.4)
	U/T1, V/T2, W/T3	8	5.5 to 14	8	10 to 6	6	6 to 16		
	-, +1, +2	14	5.5 to 14	-	10 to 6	-	6 to 16		
	B1, B2	3.5	2 to 8	-	10 to 8	-	6 to 10	M5	2.7 to 3.0 (23.9 to 26.6)
	⊕	8 <4>	5.5 to 14	6 <4>	10 to 6	6 <4>	6 to 16	M6	5.4 to 6.0 (47.8 to 53.1)
4A0038	R/L1, S/L2, T/L3	14	5.5 to 14	6	10 to 6	10	6 to 16	M5	3.6 to 4.0 (31.8 to 35.4)
	U/T1, V/T2, W/T3	14	5.5 to 14	8	10 to 6	6	6 to 16		
	-, +1, +2	14	5.5 to 14	-	10 to 6	-	6 to 16		
	B1, B2	5.5	3.5 to 8	-	10 to 8	-	6 to 10	M5	2.7 to 3.0 (23.9 to 26.6)
	⊕	14	5.5 to 14	6	10 to 6	10	6 to 16	M6	5.4 to 6.0 (47.8 to 53.1)

<1> Gauges listed here are for use in Japan.

<2> Gauges listed here are for use in the United States.

<3> Gauges listed here are for use in Europe and China.

<4> When installing an EMC filter, additional measures must be taken to comply with IEC/EN61800-5-1. Refer to EMC Filter Installation on page 394 for details.

Note: Use crimp insulated terminals or insulated tubing for wiring these connections. Wires should have a continuous maximum allowable temperature of 75°C 600 V UL approved vinyl sheathed insulation. Ambient temperature should not exceed 30°C.

Yaskawa recommends crimp terminals made by JST and Tokyo DIP for the insulation cap.

The table below matches drives models with crimp terminals and insulation caps. Orders can be placed with a Yaskawa representative or directly with the Yaskawa sales department.

Crimp Terminal and Insulation Cap

Drive Model CIMR-V□	Wire Gauge (AWG, kcmil)		Terminal Screws	Crimp Terminal Model No.	Tool		Insulation Cap Model No.	Code <2>
	R/L1·S/L2·T/L3	U/T1·V/T2·W/T3			Machine No.	Die Jaw		
200 V Class Single-Phase Drives								
BA0001 BA0002 BA0003	18		M3.5	R1.25-3.5	YA-4	AD-900	TP-003	100-066-217
	16			R2-3.5				100-066-218
	14 <1>			R2-4				100-054-028
BA0006	14 <1>		M4	R5.5-4	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-029
	12			R2-4				100-054-028
	10			R5.5-4				100-054-029
BA0010	14	14 <1>	M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12 <1>	12		R5.5-4				100-054-029
	10	10		R2-4				100-054-028
BA0012	14	14 <1>	M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12	12		R5.5-4				100-054-029
	10 <1>	10		R2-4				100-054-028
BA0018	12	12 <1>	M5	R5.5-5	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-030
	10	10		R8-5				100-054-032
	8 <1>	8		R5.5-4		AD-901	TP-008	100-054-032
200 V Class Three-Phase Drives								
2A0001 2A0002 2A0004 2A0006	18		M3.5	R1.25-3.5	YA-4	AD-900	TP-003	100-066-217
	16			R2-3.5				100-066-218
	14 <1>			R2-4				100-054-028
2A0008 2A0010	14 <1>		M4	R5.5-4	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-029
	12			R2-4				100-054-028
	10			R5.5-4				100-054-029
2A0012	14 <1>		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12			R5.5-4				100-054-029
	10			R2-4				100-054-028
2A0018	14	14	M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12 <1>	12		R5.5-4				100-054-029
	10	10		R2-4				100-054-028
2A0020	14	14	M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12	12 <1>		R5.5-4				100-054-029
	10 <1>	10		R2-4				100-054-028
2A0030	10	10	M4	R5.5-4	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-029
	8	8 <1>		AD-901		TP-008	100-054-031	
	6 <1>	6		AD-902		TP-014	100-066-220	
2A0040	10		M4	R5.5-4	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-029
	8			AD-901		TP-008	100-054-031	
	6 <1>			AD-902		TP-014	100-066-220	
2A0056	6	6 <1>	M6	R14-6	YA-5	AD-952	TP-014	100-051-261
	4 <1>	4		R22-6		AD-953	TP-022	100-051-262
2A0069	8	8	M8	R8-8	YA-5	AD-951	TP-008	100-061-111
	6	6		R14-8		AD-952	TP-014	100-054-035
	4	4 <1>		R22-8		AD-953	TP-022	100-051-263
	3 <1>	3		R38-8		AD-954	TP-038	100-051-264
2	2							
400 V Class Single-Phase Drives								
4A0001 4A0002 4A0004	14 <1>		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12			R5.5-4				100-054-029
	10			R2-4				100-054-028
4A0005 4A0007 4A0009	14 <1>		M4	R5.5-4	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-029
	12			R2-4				100-054-028
	10			R5.5-4				100-054-029
4A0011	14 <1>		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12			R5.5-4				100-054-029
	10			R2-4				100-054-028

国外标准的对应

D

D. 4 Instructions for UL and cUL

Drive Model CIMR-V□	Wire Gauge (AWG, kcmil)		Terminal Screws	Crimp Terminal Model No.	Tool		Insulation Cap Model No.	Code <2>
	R/L1-S/L2-T/L3	U/T1-V/T2-W/T3			Machine No.	Die Jaw		
4A0018	14		M4	R2-4	YA-4	AD-900	TP-003	100-054-028
	12 <1>			R5.5-4			TP-005	100-054-029
	10			8-4			TP-008	100-054-031
	8			14-4			TP-014	100-066-220
4A0023	12		M4	R5.5-4	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-029
	10 <1>			8-4			TP-008	100-054-031
	8			14-4			TP-014	100-066-220
	6							
4A0031	10	10	M5	R5.5-5	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-030
	8	8 <1>		R8-5			TP-008	100-054-032
	6 <1>	6		R14-5			TP-014	100-054-034
4A0038	10		M5	R5.5-5	YA-4	AD-900	TP-005	100-054-030
	8			R8-5			TP-008	100-054-032
	6 <1>			R14-5			TP-014	100-054-034

<1> Recommended wire gauges.

<2> All codes in the far right column of the table above refer to a set including three crimp terminals and three insulation caps. Input and output wiring must be prepared by the user. Two sets should be used for each terminal connection.

Example :

Drive model BA0001 with 2 mm² for both input and output should use one set for input and one set for output. The user should therefore order a total of two sets of [100-066-218].

Note: Consider the amount of voltage drop when selecting wire gauges. Increase the wire gauge when the voltage drop is greater than 2% of motor rated voltage. Ensure the wire gauge is suitable for the terminal block. Use the following formula to calculate the amount of voltage drop:
Line drop voltage (V) = $\sqrt{3} \times \text{wire resistance } (\Omega/\text{km}) \times \text{wire length (m)} \times \text{current (A)} \times 10^{-3}$

Use the fuses listed in the following table when wiring the main circuit. Branch circuit protection shall be provided by any of the following:

- Non-time delay Class J, T, or CC fuses sized at 300% of the drive input rating

Note: The following model/fuse combinations are excluded from the preceding statement: 2A0002/A6T6, 2A0004/A6T15, 4A0004/A6T15, 4A0005/A6T20, and 4A0007/A6T25.

- Time delay Class J, T, or CC fuses sized at 175% of the drive input rating
- Time-delay Class RK5 fuses sized at 225% of the drive input rating

Recommended Input Fuse Selection

Drive Model CIMR-V□	Non-Time Delay Class-T Fuse Type (Manufacturer: Ferraz) 600 Vac, 200 kAIR	Fuse Ampere Rating (A)	Fuse Type (Manufacturer: Bussmann) 500 Vac, 200 kAIR	Fuse Ampere Rating (A)
Single-Phase 200 V Class				
BA0001	A6T6	6	FWH-25A14F	25
BA0002	A6T10	10	FWH-25A14F	25
BA0003	A6T20	20	FWH-60B	60
BA0006	A6T40	40	FWH-80B	80
BA0010	A6T40	40	FWH-100B	100
BA0012	A6T50	50	FWH-125B	125
BA0018	A6T80	80	FWH-175B	175
Three-Phase 200 V Class				
2A0001	A6T3	3	FWH-25A14F	25
2A0002	A6T6	6	FWH-25A14F	25
2A0004	A6T15	15	FWH-25A14F	25
2A0006	A6T20	20	FWH-25A14F	25
2A0008	A6T25	25	FWH-70B	70
2A0010	A6T25	25	FWH-70B	70
2A0012	A6T30	30	FWH-70B	70
2A0018	A6T40	40	FWH-90B	90
2A0020	A6T40	40	FWH-90B	90
2A0030	Not Available		FWH-100B	100
2A0040			FWH-200B	200
2A0056			FWH-200B	200
2A0069			FWH-200B	200
Three-Phase 400 V Class				
4A0001	A6T3	3	FWH-40B	40
4A0002	A6T6	6	FWH-40B	40
4A0004	A6T15	15	FWH-50B	50
4A0005	A6T20	20	FWH-70B	70
4A0007	A6T25	25	FWH-70B	70
4A0009	A6T25	25	FWH-90B	90
4A0011	A6T30	30	FWH-90B	90

Drive Model CIMR-V□	Non-Time Delay Class-T Fuse Type (Manufacturer: Ferraz) 600 Vac, 200 kAIR	Fuse Ampere Rating (A)	Fuse Type (Manufacturer: Bussmann) 500 Vac, 200 kAIR	Fuse Ampere Rating (A)
4A0018	Not Available		FWH-80B	80
4A0023			FWH-100B	100
4A0031			FWH-125B	125
4A0038			FWH-200B	200

■ Low Voltage Wiring for Control Circuit Terminals

Wire low voltage wires with NEC Class 1 circuit conductors; refer to national state or local codes for wiring. Use a class 2 (UL listed) power supply for the control circuit terminal.

Control Circuit Terminal Power Supply

Input / Output	Terminal Signal	Power Supply Specifications
Multi-function photocoupler outputs	P1, P2, PC	Requires class 2 power supply.
Multi-function digital inputs	S1, S2, S3, S4, S5, S6, S7, SC	Use the internal LVLC power supply of the drive. Use class 2 for external power supply.
Multi function analog inputs	+V, A1, A2, AC	Use the internal LVLC power supply of the drive. Use class 2 for external power supply.
Pulse train input	RP	Use the internal LVLC power supply of the drive. Use class 2 for external power supply.
Pulse train output	MP	Use the internal LVLC power supply of the drive. Use class 2 for external power supply.

■ Drive Short-Circuit Rating

This drive has undergone the UL short-circuit test, which certifies that during a short circuit in the power supply the current flow will not rise above 31,000 Amps maximum at 240 V for 200 V class drives and 440 V for 400 V class drives.

- The MCCB and breaker protection and fuse ratings (refer to the preceding table) shall be equal to or greater than the short-circuit tolerance of the power supply being used.
- Suitable for use on a circuit capable of delivering not more than 31,000 RMS symmetrical amperes for 240 V in 200 V class drives (up to 440 V for 400 V class drives) motor overload protection

◆ Drive Motor Overload Protection

Set parameter E2-01 (motor rated current) to the appropriate value to enable motor overload protection. The internal motor overload protection is UL listed and in accordance with the NEC and CEC.

■ E2-01 Motor Rated Current

Setting Range: Model Dependent
Factory Default: Model Dependent

The motor rated current parameter (E2-01) protects the motor and allows for proper vector control when using open loop vector or flux vector control methods (A1-02 = 2 or 3). The motor protection parameter L1-01 is set as factory default. Set E2-01 to the full load amps (FLA) stamped on the nameplate of the motor.

The operator must enter the rated current of the motor (T1-04) in the menu during auto-tuning. If the auto-tuning operation completes successfully (T1-02 = 0), the value entered into T1-04 will automatically write into E2-01.

■ L1-01 Motor Overload Protection Selection

The drive has an electronic overload protection function (oL1) based on time, output current, and output frequency, which protects the motor from overheating. The electronic thermal overload function is UL-recognized, so it does not require an external thermal overload relay for single motor operation.

This parameter selects the motor overload curve used according to the type of motor applied.

Overload Protection Settings

Setting	Description
0	Disabled
1	Standard fan cooled motor (default)
2	Inverter duty motor with a speed range of 1:10
3	Vector motor with a speed range of 1:100
4	PM motor for variable torque
6	Standard fan cooled motor (50 Hz)

Disable the electronic overload protection (L1-01 = "0: Disabled") and wire each motor with its own motor thermal overload when connecting the drive to more than one motor for simultaneous operation.

Enable the motor overload protection (L1-01 = 1, 2, or 3) when connecting the drive to a single motor unless there is another means of preventing motor thermal overload. The electronic thermal overload function causes an oL1 fault, which shuts off the output of the drive and prevents additional overheating of the motor. The motor temperature is continually calculated as long as the drive is powered up.

Setting L1-01 = 1 selects a motor with limited cooling capability below rated (base) speed when running at 100% load. The oL1 function derates the motor any time it is running below base speed.

Setting L1-01 = 2 selects a motor capable of cooling itself over a 10:1 speed range when running at 100% load. The oL1 function derates the motor when it is running at 1/10 or less of its rated speed for variable torque.

Setting L1-01 = 3 selects a motor capable of cooling itself at any speed – including zero speed – when running at 100% load. The oL1 function does not derate the motor at any speed.

Setting L1-01 = 4 selects protection for a PM motor for variable torque.

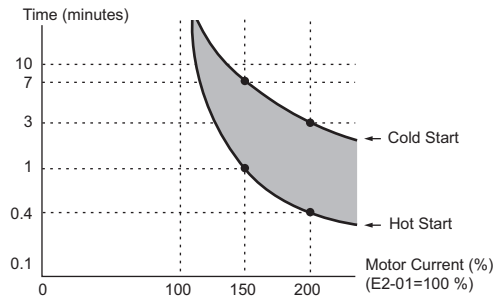
Setting L1-01 = 6 selects protection for a standard fan cooled motor (50 Hz).

■ **L1-02 Motor Overload Protection Time**

Setting Range: 0.1 to 5.0 minutes

Factory Default: 1.0 minutes

The L1-02 parameter will set the allowed operation time before the oL1 fault will occur when the drive is running at 60 Hz and 150% of the motor’s full load amp rating (E2-01). Adjusting the value of L1-02 can shift the set of oL1 curves up the Y-axis of the diagram below but will not change the shape of the curves.



Motor Overload Protection Time

■ **L1-03 Motor Overload Alarm Operation Selection**

Setting	Description
0	Ramp to Stop
1	Coast to Stop
2	Fast-Stop
3	Alarm Only (factory default)

■ **L1-04 Motor Overload Fault Operation Selection**

Setting	Description
0	Ramp to Stop
1	Coast to Stop (factory default)
2	Fast-Stop

D.5 对应安全输入时的注意事项

◆ 安全输入功能的概要

安全输入功能采用 IEC/EN61800-5-2 所规定的类别 0 (“非控制停止”)的安全停止功能，其设计满足 ISO/EN13849-1 所规定的 Cat. 3, PLd, 及 IEC/EN61508, SIL2 的安全基准。

H1 端子上的电流消失后，安全输入功能动作。安全输入功能动作时，将以符合上述标准的安全系数使变频器输出晶体管停止动作，同时停止向电机供电（自由运行停止）。此时，变频器显示屏上显示 Hbb（安全信号正在输入）。安全输入功能可适用于感应电机（IM）和同步电机（PM）。

（注）从安全输入到输出切断的时间为 1ms 或以下。

◆ 安全输入的接线

使用安全输入功能时，请务必拆下 HC 端子与 H1 端子间的短接线。（产品出厂时接有短接线。）

HC 端子与 H1 端子之间请连接符合 ISO/EN13849-1 标准的 Cat. 3 以上的安全开关或安全元件类的隔离装置。

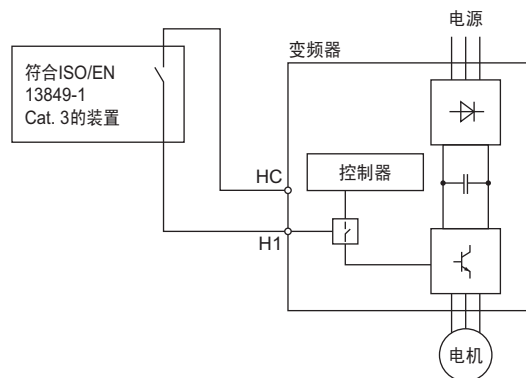


图 D.11 安全输入的接线示例

■ 接线时的注意事项

1. 利用安全输入功能构建安全系统时，除了安全输入功能的部分，还应该对整个安全系统进行风险评估。
2. 为了符合 ISO/EN13849-1 Cat. 3，必须将变频器安装在具有 IP54 以上保护构造的控制柜中。
3. 将安全装置和变频器分别安装在不同的控制柜时，对于安全输入信号的接线，必须保证“HC 信号与 H1 信号不会短接”的安全性。
4. 安全输入并不是将电机的供电电源完全切断或进行电气隔离的功能。进行接线或维护等作业时，请务必将变频器的电源切断。
5. 使用 PM 电机时，请注意下述事项。
当变频器内有 2 个或以上的开关元件发生故障时，即使在安全输入动作中，电机端子上也可能产生电压，有电流流过。
当为感应电机（IM）时，即使在这种情况下也不会产生扭矩。
当为 PM 电机时，由于磁铁的影响，转子可能会以最大 1/4 ~ 1/8（4 极 ~ 8 极的电机时）的转速旋转。在使用时，请避免在发生这种现象时产生危险。
6. 安全输入的接线长度请控制在 30 米或以下。
7. 从安全输入到变频器输出切断的时间为 1ms 或以下。

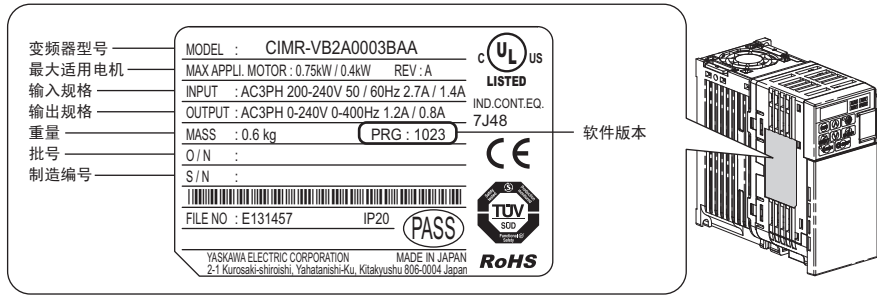
客户设定内容记录表

请用此表来记录客户设定的参数值以及多功能输入输出端子的分配内容等。

E.1 变频器和电机的信息	418
E.2 多功能输入输出端子的使用状态	419
E.3 参数设定内容	420

E. 1 变频器和电机的信息

请在下表中记录有关客户变频器的铭牌信息以及电机的额定值信息等内容。



■ 变频器

项目	内容
型号 (MODEL)	CIMR-V _____
制造年月 (S/N)	
开始使用日期	

■ 电机

项目	内容	项目	内容
生产厂家		电机额定电流 (T1-04)	_____ A
型号		电机的基本频率 (T1-05)	_____ Hz
电机输出电能 (T1-02)	_____ kW	电机的极数 (T1-06)	_____ 极
电机额定电压 (T1-03)	_____ V	电机的基本转速 (T1-07)	_____ min ⁻¹

(注) () 内为本变频器的参数编号。在执行自学习时设定这些项目。

E.2 多功能输入输出端子的使用状态

请在下表中记录有关客户变频器端子的使用状态。

■ 多功能接点输入（SC 公共点）

端子符号	使用 / 预约范围	分配中的参数 / 功能	MEMO
S1			
S2			
S3			
S4			
S5			
S6			
S7			

■ 脉冲序列输入及模拟量输入（AC 公共点）

端子符号	使用 / 预约范围	分配中的参数 / 功能	MEMO
RP			
A1			
A2			

■ 多功能接点输出（MC 公共点）

端子符号	使用 / 预约范围	分配中的参数 / 功能	MEMO
MA			
MB			

■ 多功能光电耦合器输出（PC 公共点）

端子符号	使用 / 预约范围	分配中的参数 / 功能	MEMO
P1			
P2			

■ 监视输出（AC 公共点）

端子符号	使用 / 预约范围	分配中的参数 / 功能	MEMO
MP			
AM			

E.3 参数设定内容

- 带有 ◆ 标记的参数可在运行中变更设定。
- 粗体字是可在通用设定模式下设定及显示的参数。

No.	名称	设定值
A1-00 ◆	操作器显示语言的选择	
A1-01 ◆	参数的访问级	
A1-02	控制模式的选择	
A1-03	初始化	
A1-04	密码	
A1-05	密码的设定	
A1-06	用途选择	
A1-07	DriveWorksEZ 功能选择	
A2-01 ~ A2-32	常用参数 1 ~ 常用参数 32	
A2-33	常用参数自动登记功能	
b1-01	频率指令选择 1	
b1-02	运行指令选择 1	
b1-03	停止方法选择	
b1-04	禁止反转选择	
b1-07	运行指令切换后的运行选择	
b1-08	程序模式的运行指令选择	
b1-14	相序选择	
b1-15	频率指令选择 2	
b1-16	运行指令选择 2	
b1-17	电源 ON/OFF 时的运行选择	
b2-01	零速值 (直流制动开始频率)	
b2-02	直流制动电流	
b2-03	起动时直流制动时间	
b2-04	停止时直流制动时间	
b2-08	磁通补偿量	
b2-12	起动时短路制动时间	
b2-13	停止时短路制动时间	
b3-01	起动时速度搜索选择	
b3-02	速度搜索动作电流 (电流检出形)	
b3-03	速度搜索减速时间 (通用)	
b3-05	速度搜索等待时间 (通用)	
b3-06	速度搜索中的输出电流 1 (速度推定形)	
b3-08	速度搜索用电流控制增益 (速度推定形)	
b3-10	速度搜索检出补偿增益 (速度推定形)	
b3-14	旋转方向搜索选择	
b3-17	速度搜索重试动作电流量	
b3-18	速度搜索重试动作检出时间	
b3-19	速度搜索重试次数	
b3-24	速度搜索方式选择	
b3-25	速度搜索重试间隔时间	
b3-29	可进行 PM 速度搜索的感应电压值	
b4-01	定时功能 ON 侧延迟时间	
b4-02	定时功能 OFF 侧延迟时间	
b5-01	PID 控制的选择	
b5-02 ◆	比例增益 (P)	
b5-03 ◆	积分时间 (I)	
b5-04 ◆	积分时间 (I) 的上限值	
b5-05 ◆	微分时间 (D)	
b5-06 ◆	PID 的上限值	

No.	名称	设定值
b5-07 ◆	PID 偏置调整	
b5-08 ◆	PID 的一次延迟时间常数	
b5-09	PID 输出的特性选择	
b5-10	PID 输出增益	
b5-11	PID 输出的反转选择	
b5-12	PID 反馈故障检出选择	
b5-13	PID 反馈丧失检出值	
b5-14	PID 反馈丧失检出时间	
b5-15	PID 暂停功能动作值	
b5-16	PID 暂停动作延迟时间	
b5-17	PID 指令用加减速时间	
b5-18	PID 目标值选择	
b5-19	PID 目标值	
b5-20	PID 目标值单位	
b5-34 ◆	PID 输出下限值	
b5-35 ◆	PID 输入限制值	
b5-36	PID 反馈超值检出值	
b5-37	PID 反馈超值检出时间	
b5-38	PID 目标值设定 / 显示的任意显示设定	
b5-39	PID 目标值设定 / 显示的小数点后的位数	
b5-40	PID 时的频率指令显示选择	
b5-47	PID 输出的反转选择 2	
b6-01	起动时的 DWELL 频率	
b6-02	起动时的 DWELL 时间	
b6-03	停止时的 DWELL 频率	
b6-04	停止时的 DWELL 时间	
b8-01	节能模式选择	
b8-02 ◆	节能控制增益	
b8-03 ◆	节能控制滤波时间常数	
b8-04	节能系数	
b8-05	电能检出滤波时间常数	
b8-06	探索运行电压极限	
C1-01 ◆	加速时间 1	
C1-02 ◆	减速时间 1	
C1-03 ◆	加速时间 2	
C1-04 ◆	减速时间 2	
C1-05 ◆	加速时间 3 (第 2 电机用加速时间 1)	
C1-06 ◆	减速时间 3 (第 2 电机用减速时间 1)	
C1-07 ◆	加速时间 4 (第 2 电机用加速时间 2)	
C1-08 ◆	减速时间 4 (第 2 电机用减速时间 2)	
C1-09	紧急停止时间	
C1-10	加减速时间的单位	
C1-11	加减速时间的切换频率	
C1-14	减速速率设定标准频率	

No.	名称	设定值
C2-01	加速开始时的 S 字特性时间	
C2-02	加速结束时的 S 字特性时间	
C2-03	减速开始时的 S 字特性时间	
C2-04	减速结束时的 S 字特性时间	
C3-01 ◆	滑差补偿增益	
C3-02	滑差补偿一次延迟时间常数	
C3-03	滑差补偿极限	
C3-04	再生动作时的滑差补偿选择	
C3-05	输出电压限制动作选择	
C4-01	转矩补偿（转矩提升）增益	
C4-02 ◆ (A1-02 = 0、2 时)	转矩补偿的一次延迟时间常数	
C4-03	起动转矩量（正转用）	
C4-04	起动转矩量（反转用）	
C4-05	起动转矩时间常数	
C4-06	转矩补偿的一次延迟时间常数 2	
C5-01 ◆	速度控制（ASR）的比例增益 1（P）	
C5-02 ◆	速度控制（ASR）的积分时间 1（I）	
C5-03 ◆	速度控制（ASR）的比例增益 2（P）	
C5-04 ◆	速度控制（ASR）的积分时间 2（I）	
C5-05 ◆	速度控制（ASR）极限	
C6-01	ND/HD 选择	
C6-02	载波频率选择	
C6-03	载波频率上限	
C6-04	载波频率下限	
C6-05	载波频率比例增益	
d1-01 ◆	频率指令 1	
d1-02 ◆	频率指令 2	
d1-03 ◆	频率指令 3	
d1-04 ◆	频率指令 4	
d1-05 ◆	频率指令 5	
d1-06 ◆	频率指令 6	
d1-07 ◆	频率指令 7	
d1-08 ◆	频率指令 8	
d1-09 ◆	频率指令 9	
d1-10 ◆	频率指令 10	
d1-11 ◆	频率指令 11	
d1-12 ◆	频率指令 12	
d1-13 ◆	频率指令 13	
d1-14 ◆	频率指令 14	
d1-15 ◆	频率指令 15	

No.	名称	设定值
d1-16 ◆	频率指令 16	
d1-17 ◆	点动频率指令	
d2-01	频率指令上限值	
d2-02	频率指令下限值	
d2-03	主速指令下限值	
d3-01	跳跃频率 1	
d3-02	跳跃频率 2	
d3-03	跳跃频率 3	
d3-04	跳跃频率幅度	
d4-01	频率指令保持功能选择	
d4-03 ◆	频率指令偏置步长量（UP2/DOWN2）	
d4-04 ◆	频率指令加减速率选择（UP2/DOWN2）	
d4-05 ◆	频率指令偏置动作模式选择（UP2/DOWN2）	
d4-06	频率指令偏置值（UP2/DOWN2）	
d4-07 ◆	模拟量频率指令变化值（UP2/DOWN2）	
d4-08 ◆	频率指令偏置上限值（UP2/DOWN2）	
d4-09 ◆	频率指令偏置下限值（UP2/DOWN2）	
d4-10	UP/DOWN 下限选择	
d7-01 ◆	偏置频率 1	
d7-02 ◆	偏置频率 2	
d7-03 ◆	偏置频率 3	
E1-01	输入电压设定	
E1-03	V/f 曲线选择	
E1-04	最高输出频率	
E1-05	最大电压	
E1-06	基本频率	
E1-07	中间输出频率	
E1-08	中间输出频率电压	
E1-09	最低输出频率	
E1-10	最低输出频率电压	
E1-11	中间输出频率 2	
E1-12	中间输出频率电压 2	
E1-13	基本电压	
E2-01	电机额定电流	
E2-02	电机额定滑差	
E2-03	电机的空载电流	
E2-04	电机极数	
E2-05	电机线间电阻	
E2-06	电机漏电感	
E2-07	电机铁芯饱和系数 1	
E2-08	电机铁芯饱和系数 2	
E2-09	电机的机械损失	
E2-10	电机铁损	
E2-11	电机额定容量	
E2-12	电机铁芯饱和系数 3	
E3-01	电机 2 的控制模式选择	
E3-04	电机 2 的最高输出频率	
E3-05	电机 2 的最大电压	
E3-06	电机 2 的基本频率	
E3-07	电机 2 的中间输出频率	
E3-08	电机 2 的中间输出频率电压	
E3-09	电机 2 的最低输出频率	
E3-10	电机 2 的最低输出频率电压	

E.3 参数设定内容

No.	名称	设定值
E3-11	电机 2 的中间输出频率 2	
E3-12	电机 2 的中间输出频率电压 2	
E3-13	电机 2 的基本电压	
E4-01	电机 2 的额定电流	
E4-02	电机 2 的额定滑差	
E4-03	电机 2 的空载电流	
E4-04	电机 2 极数	
E4-05	电机 2 的线间电阻	
E4-06	电机 2 的漏电感	
E4-07	电机 2 的铁芯饱和系数 1	
E4-08	电机 2 的铁芯饱和系数 2	
E4-09	电机 2 的机械损失	
E4-10	电机 2 的铁损	
E4-11	电机 2 的电机额定容量	
E4-12	电机 2 的铁芯饱和系数 3	
E4-14 ◆	电机 2 的滑差补偿增益	
E4-15	电机 2 的转矩补偿（转矩提升）增益	
E5-01	电机代码的选择（PM 用）	
E5-02	电机的额定容量（PM 用）	
E5-03	电机的额定电流（PM 用）	
E5-04	电机的极数（PM 用）	
E5-05	电机的电枢电阻（PM 用）	
E5-06	电机的 d 轴电感（PM 用）	
E5-07	电机的 q 轴电感（PM 用）	
E5-09	电机的感应电压参数 1（PM 用）	
E5-24	电机的感应电压参数 2（PM 用）	
E5-39	电流检出的延迟时间	
F1-02	PG 断线检出（PGo）时的动作选择	
F1-03	发生过速（oS）时的动作选择	
F1-04	速度偏差过大（dEv）检出时的动作选择	
F1-08	过速（oS）检出值	
F1-09	过速（oS）检出时间	
F1-10	速度偏差过大（dEv）检出值	
F1-11	速度偏差过大（dEv）检出时间	
F1-14	PG 断线检出时间	
F6-01	通信故障检出时的动作选择	
F6-02	外部故障（EFO）的检出条件	
F6-03	外部故障（EFO）检出时的动作选择	
F6-04	通信故障检出延迟时间	
F6-07	NetRef/ComRef 选择功能	
F6-08	通信参数复位	
F6-10	CC-Link Node 地址	
F6-11	CC-Link 通信速度	
F6-14	通信故障的自动复位	
F6-21	MECHATROLINK 数据帧长度	
F6-22	MECHATROLINK 链接速度	
F6-23	MECHATROLINK 监视选择（E）	
F6-24	MECHATROLINK 监视选择（F）	
F6-25	MECHATROLINK 监视装置故障选择	
F6-26	MECHATROLINK bus 故障检出次数	
F6-30	PROFIBUS Node 地址	
F6-31	PROFIBUS Clear Mode 选择	
F6-32	PROFIBUS Map 选择	
F6-35	CANopen Node 地址	
F6-36	CANopen 通信速度	
F6-40	CompoNet Node 地址	
F6-41	CompoNet 通信速度	
F6-50	DeviceNet MAC 地址	
F6-51	DeviceNet 通信速度	
F6-52	DeviceNet PCA 设定	
F6-53	DeviceNet PPA 设定	
F6-54	DeviceNet Idle 模式时的故障检出	
F6-55	DeviceNet 通信速度保存值	

No.	名称	设定值
F6-56	DeviceNet 速度比例	
F6-57	DeviceNet 电流比例	
F6-58	DeviceNet 转矩比例	
F6-59	DeviceNet 电能比例	
F6-60	DeviceNet 电压比例	
F6-61	DeviceNet 时间比例	
F6-62	DeviceNet heartbeat	
F6-63	从 DeviceNet 网络上设定的 MAC ID	
H1-01	端子 S1 的功能选择	
H1-02	端子 S2 的功能选择	
H1-03	端子 S3 的功能选择	
H1-04	端子 S4 的功能选择	
H1-05	端子 S5 的功能选择	
H1-06	端子 S6 的功能选择	
H1-07	端子 S7 的功能选择	
H2-01	端子 MA、MB、MC 的功能选择（接点）	
H2-02	端子 P1 的功能选择（光电耦合器）	
H2-03	端子 P2 的功能选择（光电耦合器）	
H2-06	累计电能脉冲输出单位选择	
H3-01	多功能模拟量输入（电压）端子 A1 信号电平选择	
H3-02	多功能模拟量输入（电压）端子 A1 功能选择	
H3-03 ◆	多功能模拟量输入（电压）端子 A1 输入增益	
H3-04 ◆	多功能模拟量输入（电压）端子 A1 输入偏置	
H3-09	多功能模拟量输入（电流/电压）端子 A2 信号电平选择	
H3-10	多功能模拟量输入（电流/电压）端子 A2 功能选择	
H3-11 ◆	多功能模拟量输入端子 A2 输入增益	
H3-12 ◆	多功能模拟量输入端子 A2 输入偏置	
H3-13	模拟量输入的滤波时间常数	
H3-14	模拟量输入端子有效/无效选择	
H3-16	多功能模拟量输入端子 A1 偏置	
H3-17	多功能模拟量输入端子 A2 偏置	
H4-01	多功能模拟量输出 1 端子 AM 监视选择	
H4-02 ◆	多功能模拟量输出 1 端子 AM 输出增益	
H4-03 ◆	多功能模拟量输出 1 端子 AM 偏置	
H5-01	从站地址	
H5-02	通信速度的选择	
H5-03	通信校验的选择	
H5-04	检出 CE（MEMOBUS）通信故障时的动作选择	
H5-05	CE（MEMOBUS）通信故障检出选择	
H5-06	通信等待时间	
H5-07	RTS 控制有/无	
H5-09	CE（MEMOBUS）通信故障检出时间	
H5-10	MEMOBUS 寄存器 0025H 的单位选择	
H5-11	通信的 ENTER 功能选择	
H5-12	运行指令方法的选择	
H6-01	脉冲序列输入功能选择	
H6-02 ◆	脉冲序列输入比例	
H6-03 ◆	脉冲序列输入增益	
H6-04 ◆	脉冲序列输入偏置	
H6-05 ◆	脉冲序列输入滤波时间	

No.	名称	设定值
H6-06 ◆	脉冲序列监视选择	
H6-07 ◆	脉冲序列监视比例	
H6-08	脉冲序列输入最低频率	
L1-01	电机保护功能选择	
L1-02	电机保护动作时间	
L1-03	电机过热时的警报动作选择 (PTC 输入)	
L1-04	电机过热动作选择 (PTC 输入)	
L1-05	电机温度输入滤波时间常数 (PTC 输入)	
L1-13	电子热继电器继续选择	
L1-22 ◆	漏电流滤波时间常数 1	
L1-23 ◆	漏电流滤波时间常数 2	
L2-01	瞬时停电动作选择	
L2-02	瞬时停电补偿时间	
L2-03	最小基极封锁 (BB) 时间	
L2-04	电压恢复时间	
L2-05	主回路欠电压 (Uv) 检出值	
L2-06	KEB 减速时间	
L2-07	瞬时停电恢复后的加速时间	
L2-08	KEB 开始时频率下降增益	
L2-11	KEB 时目标主回路直流电压	
L3-01	加速中防止失速功能选择	
L3-02	加速中防止失速值	
L3-03	加速中防止失速极限	
L3-04	减速中防止失速功能选择	
L3-05	运行中防止失速功能选择	
L3-06	运行中防止失速值	
L3-11	过电压抑制功能选择	
L3-17	过电压抑制及减速失速时目标主回路电压	
L3-20	主回路电压调整增益	
L3-21	加减速速率计算增益	
L3-22	加速失速中的减速时间	
L3-23	运行中防止失速动作值的自动降低功能选择	
L3-24	惯性换算的电机加速时间	
L3-25	负载惯性比	
L4-01	频率检出值	
L4-02	频率检出幅度	
L4-03	频率检出值 (+/- 单侧检出)	
L4-04	频率检出幅度 (+/- 单侧检出)	
L4-05	频率指令丧失时的动作选择	
L4-06	频率指令丧失时的频率指令	
L4-07	频率检出条件	
L4-08	频率一致条件选择	
L5-01	故障重试次数	
L5-02	故障重试时的故障接点动作选择	
L5-04	故障重试间隔定时	
L5-05	故障重试动作选择	
L6-01	过转矩 / 转矩不足检出动作选择 1	
L6-02	过转矩 / 转矩不足检出值 1	
L6-03	过转矩 / 转矩不足检出时间 1	
L6-04	过转矩 / 转矩不足检出动作选择 2	
L6-05	过转矩 / 转矩不足检出值 2	
L6-06	过转矩 / 转矩不足检出时间 2	
L6-08	机械老化检出动作选择	
L6-09	机械老化检出速度值	
L6-10	机械老化检出时间	
L6-11	机械老化检出开始时间	
L7-01	正转侧电动状态转矩极限	
L7-02	反转侧电动状态转矩极限	
L7-03	正转侧再生状态转矩极限	
L7-04	反转侧再生状态转矩极限	

No.	名称	设定值
L7-06	转矩极限的积分时间常数	
L7-07	加减速中的转矩极限的控制方法选择	
L8-01	安装型制动电阻器的保护 (ERF 型)	
L8-02	散热片过热 (oH) 预警检出值	
L8-03	散热片过热 (oH) 预警动作选择	
L8-05	输入缺相保护选择	
L8-07	输出缺相保护选择	
L8-09	接地短路保护的选择	
L8-10	冷却风扇 ON/OFF 控制的选择	
L8-11	冷却风扇 ON/OFF 控制的延迟时间	
L8-12	环境温度	
L8-15	低速时的 oL2 特性选择	
L8-18	软件电流极限	
L8-19	oH 预警时的频率递减率	
L8-29	电流失衡保护 (LF2) 的选择	
L8-35	装置安装方法选择	
L8-38	载波频率降低选择	
L8-40	降低载波频率时间	
L8-41	电流警告选择	
L8-51	STo 值	
L8-54	STo 的偏差检出选择	
n1-01	防止失调功能选择	
n1-02	防止失调增益	
n1-03	防止失调时间常数	
n1-05	反转用防止失调增益	
n2-01	速度反馈检出控制 (AFR) 增益	
n2-02	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 1	
n2-03	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 2	
n3-01	高滑差制动减速频率范围	
n3-02	高滑差制动中的电流限制	
n3-03	高滑差制动停止时 DWELL 时间	
n3-04	高滑差制动 oL 时间	
n3-13	过励磁增益	
n3-21	过励磁抑制电流值	
n3-23	过励磁运行选择	
n6-01	电机线间电阻在线调整功能的选择	
n8-45	速度反馈检出控制增益 (PM 用)	
n8-47	拉入电流补偿时间常数 (PM 用)	
n8-48 ◆	拉入电流 (PM 用)	
n8-49 ◆	高效控制用 d 轴电流 (PM 用)	
n8-51	加速时的拉入电流 (PM 用)	
n8-54	电压误差补偿时间常数	
n8-55	负载惯性 (PM 用)	
n8-62	输出电压限制设定电压值 (PM 用)	
n8-63	输出电压限制增益 1	
n8-65	过电压抑制动作中的速度反馈检出控制增益 (PM 用)	
n8-68	输出电压限制增益 2	
n8-87 ◆	输出电压限制选择	
n8-88	输出电压限制切换电流值	
n8-89	输出电压限制切换电流迟滞幅度	
n8-90	输出电压限制切换速度	
o1-01 ◆	驱动模式显示项目选择	
o1-02 ◆	电源 ON 时监视显示项目选择	
o1-03	频率指令设定 / 显示的单位	
o1-05 ◆	LCD 亮度调整	
o1-10	频率指令设定 / 显示的任意显示设定	
o1-11	频率指令设定 / 显示的小数点后的位数	

E.3 参数设定内容

No.	名称	设定值
o2-01	LOCAL/REMOTE 键的功能选择	
o2-02	STOP 键的功能选择	
o2-03	用户参数设定值的保存	
o2-04	变频器容量选择	
o2-05	频率设定时的 ENTER 键功能选择	
o2-06	LCD 操作器断线时的动作选择	
o2-07	通过操作器运行接通电源时的旋转方向选择	
o2-09	预约范围	
o3-01	拷贝动作选择	
o3-02	读取动作选择	
o4-01	累积运行时间设定	
o4-02	累积运行时间选择	
o4-03	冷却风扇维护设定 (运行时间)	
o4-05	电容维护设定	
o4-07	冲击电流防止继电器维护设定	
o4-09	IGBT 维护设定	
o4-11	U2、U3 初始化选择	
o4-12	kWh 监视初始化选择	
o4-13	运行次数初始化选择	
r1-01	DriveWorksEZ 用的连接参数 1 (上位)	
r1-02	DriveWorksEZ 用的连接参数 1 (低位)	
r1-03	DriveWorksEZ 用的连接参数 2 (上位)	
r1-04	DriveWorksEZ 用的连接参数 2 (低位)	
r1-05	DriveWorksEZ 用的连接参数 3 (上位)	
r1-06	DriveWorksEZ 用的连接参数 3 (低位)	
r1-07	DriveWorksEZ 用的连接参数 4 (上位)	
r1-08	DriveWorksEZ 用的连接参数 4 (低位)	
r1-09	DriveWorksEZ 用的连接参数 5 (上位)	
r1-10	DriveWorksEZ 用的连接参数 5 (低位)	
r1-11	DriveWorksEZ 用的连接参数 6 (上位)	
r1-12	DriveWorksEZ 用的连接参数 6 (低位)	
r1-13	DriveWorksEZ 用的连接参数 7 (上位)	
r1-14	DriveWorksEZ 用的连接参数 7 (低位)	
r1-15	DriveWorksEZ 用的连接参数 8 (上位)	
r1-16	DriveWorksEZ 用的连接参数 8 (低位)	
r1-17	DriveWorksEZ 用的连接参数 9 (上位)	
r1-18	DriveWorksEZ 用的连接参数 9 (低位)	
r1-19	DriveWorksEZ 用的连接参数 10 (上位)	
r1-20	DriveWorksEZ 用的连接参数 10 (低位)	
r1-21	DriveWorksEZ 用的连接参数 11 (上位)	
r1-22	DriveWorksEZ 用的连接参数 11 (低位)	
r1-23	DriveWorksEZ 用的连接参数 12 (上位)	
r1-24	DriveWorksEZ 用的连接参数 12 (低位)	
r1-25	DriveWorksEZ 用的连接参数 13 (上位)	
r1-26	DriveWorksEZ 用的连接参数 13 (低位)	
r1-27	DriveWorksEZ 用的连接参数 14 (上位)	
r1-28	DriveWorksEZ 用的连接参数 14 (低位)	
r1-29	DriveWorksEZ 用的连接参数 15 (上位)	
r1-30	DriveWorksEZ 用的连接参数 15 (低位)	
r1-31	DriveWorksEZ 用的连接参数 16 (上位)	
r1-32	DriveWorksEZ 用的连接参数 16 (低位)	
r1-33	DriveWorksEZ 用的连接参数 17 (上位)	
r1-34	DriveWorksEZ 用的连接参数 17 (低位)	
r1-35	DriveWorksEZ 用的连接参数 18 (上位)	
r1-36	DriveWorksEZ 用的连接参数 18 (低位)	
r1-37	DriveWorksEZ 用的连接参数 19 (上位)	
r1-38	DriveWorksEZ 用的连接参数 19 (低位)	
r1-39	DriveWorksEZ 用的连接参数 20 (上位)	
r1-40	DriveWorksEZ 用的连接参数 20 (低位)	
T1-00	电机 1/2 的选择	
T1-01	自学习模式选择	
T1-02	电机输出电能	
T1-03	电机额定电压	
T1-04	电机额定电流	

No.	名称	设定值
T1-05	电机的基本频率	
T1-06	电机的极数	
T1-07	电机的基本转速	
T1-11	电机铁损	
U1-01	频率指令	
U1-02	输出频率	
U1-03	输出电流	
U1-04	控制模式	
U1-05	电机速度	
U1-06	输出电压指令	
U1-07	主回路直流电压	
U1-08	输出电能	
U1-09	转矩指令 (内部)	
U1-10	输入端子的状态	
U1-11	输出端子的状态	
U1-12	运行状态	
U1-13	频率指令 (电压) 端子 A1 输入电压	
U1-14	多功能模拟量输入端子 A2 输入电压	
U1-16	软启动后的输出频率	
U1-18	oPE 故障的参数	
U1-19	MEMOBUS 通信故障代码	
U1-24	输入脉冲监视	
U1-25	软件 No. (FLASH)	
U1-26	软件 No. (ROM)	
U1-27	信息提示 ID (操作器)	
U1-28	信息提示 ID (变频器)	
U2-01	当前正在发生的故障	
U2-02	过去的故障	
U2-03	故障时的频率指令	
U2-04	故障时的输出频率	
U2-05	故障时的输出电流	
U2-06	故障时的电机速度	
U2-07	故障时的输出电压指令	
U2-08	故障时主回路直流电压	
U2-09	故障时的输出电能	
U2-10	故障时的转矩指令	
U2-11	故障时输入端子的状态	
U2-12	故障时输出端子的状态	
U2-13	故障时的运行状态	
U2-14	故障时的累积运行时间	
U2-15	故障时软启动的速度指令	
U2-16	故障时电机的 q 轴电流	
U2-17	故障时电机的 d 轴电流	
U3-01	1 次前发生的故障内容	
U3-02	2 次前发生的故障内容	
U3-03	3 次前发生的故障内容	
U3-04	4 次前发生的故障内容	
U3-05	5 次前发生的故障内容	
U3-06	6 次前发生的故障内容	
U3-07	7 次前发生的故障内容	
U3-08	8 次前发生的故障内容	
U3-09	9 次前发生的故障内容	
U3-10	10 次前发生的故障内容	
U3-11	1 次前发生故障时的累积运行时间	
U3-12	2 次前发生故障时的累积运行时间	
U3-13	3 次前发生故障时的累积运行时间	
U3-14	4 次前发生故障时的累积运行时间	
U3-15	5 次前发生故障时的累积运行时间	
U3-16	6 次前发生故障时的累积运行时间	
U3-17	7 次前发生故障时的累积运行时间	
U3-18	8 次前发生故障时的累积运行时间	
U3-19	9 次前发生故障时的累积运行时间	
U3-20	10 次前发生故障时的累积运行时间	

No.	名称	设定值
U4-01	累积运行时间	
U4-02	运行次数	
U4-03	冷却风扇运行时间	
U4-04	冷却风扇维护	
U4-05	电容维护时期	
U4-06	冲击电流防止继电器维护	
U4-07	IGBT 维护	
U4-08	散热片的温度	
U4-09	LED 检查	
U4-10	kWh (累积电能) 后 4 位	
U4-11	kWh (累积电能) 前 5 位	
U4-13	峰值保持电流	
U4-14	峰值保持时的输出频率	
U4-16	电机过载累计值 (oL1)	
U4-18	频率指令选择结果	
U4-19	来自 MEMOBUS 通信的频率指令	
U4-20	选购件的频率指令	
U4-21	运行指令选择结果	
U4-22	MEMOBUS 通信的指令	
U4-23	选购件的指令	
U5-01	PID 反馈量	
U5-02	PID 输入量	
U5-03	PID 的输出	
U5-04	PID 目标值	
U5-05	PID 差动反馈	
U5-06	PID 反馈 2	
U6-01	电机转子电流 (Iq)	
U6-02	电机励磁电流 (Id)	
U6-03	速度控制 (ASR) 的输入	
U6-04	速度控制 (ASR) 的输出	
U6-05	输出电压指令 (Vq)	
U6-06	输出电压指令 (Vd)	
U6-07	q 轴 ACR 的输出	
U6-08	d 轴 ACR 的输出	
U6-20	频率指令偏置值 (UP2/DOWN2)	
U6-21	偏置频率	

索引

符号

+1 端子	51
+2 端子	51
+V 端子	57

数字

24V 控制电源单元	286
3 线制顺控的接线示例	166
3 线制顺控的时序图	166
8 段显示部	74

A

A1 端子	57
A2 端子	57
AC 电抗器	286
AC 电抗器的连接	289
AC 端子	57
A/D 转换器故障	235
AHU (HVAC 风扇机) 用参数最佳值一览	88
ALM 指示灯	75
AM 端子	57
安全输入端子	57
安全输入功能	415
安全信号输入中	236
安装方向	32
安装环境	32
安装空间	33
安装型制动电阻器的保护 (ERF 型)	210
安装型制动电阻器过热	235

B

B1 端子	51
B2 端子	51
棒端子	59
保存温度	32
保护功能	190, 330
保护罩的拆卸 / 安装	48
保险丝	286, 292
保险丝 / 保险丝盒	392
保险丝的选型标准	390
保险丝 (符合 UL 标准)	292, 403
变频器标准连接图	42
各部分的名称	24
更换方法	279
规格	295
LED 操作器各部分的名称	74
数字文字	75
调整	232
运行前的步骤	83
变频器过热预警	236
变频器过载	235
变频器基极封锁	236
变频器容量的设定故障	237
变频器容量信号故障	235
变频器容量选择	223, 338
变频器与电机之间的接线距离	54
标准连接图	42
比例增益 (P)	126
并列安装	33
拨动开关 S1	63
拨动开关 S2	64
拨动开关 S3	61
部件更换标准	274
B 种绝缘	156

C

参数的访问级	104
参数访问级	100

校验	81
PM 电机	320
设定值的保存	100, 338
设定值的变更	80
参数设定范围不当	237
参数设定模式	78
参数选择不当	237
参数一览表	305
操作故障	234, 237, 254
操作器	74
操作器断线时的动作选择	338
操作器连接不良	235
CE 标记 (欧洲标准)	390
常用参数	108
常用参数自动登记功能	108
程序模式	77, 79
程序模式的运行指令选择	115
冲击电流防止继电器维护设定	225
冲击电流防止继电器维护时期	274
冲击防止回路故障	236
传送带用参数最佳值一览	87
初始化	105, 308
磁通补偿量	117
从站地址	371

D

带参数备份功能的拆装式端子排的排列	58
带参数备份功能的拆装式端子排更换	279
带定时的自由运行停止	113
DB 停止	113
DC 电抗器	286
DC 电抗器的连接	289
DC 电抗器的选择 (对应欧洲标准)	398
第 2 电机的参数	158
电磁接触器	286
电磁接触器的连接	289
电机 2 的参数	158
电机 2 的额定电流	158
电机 2 的额定滑差	158
电机 2 的电机额定容量	159
电机 2 的滑差补偿增益	159
电机 2 的基本电压	157
电机 2 的基本频率	157
电机 2 的机械损失	159
电机 2 的空载电流	158
电机 2 的控制模式选择	157
电机 2 的漏电感	158
电机 2 的铁损	159
电机 2 的铁芯饱和系数 1	158
电机 2 的铁芯饱和系数 2	158
电机 2 的铁芯饱和系数 3	159
电机 2 的 V/f 特性	157, 319
电机 2 的线间电阻	158
电机 2 的中间输出频率	157
电机 2 的中间输出频率 2	157
电机 2 的中间输出频率电压	157
电机 2 的中间输出频率电压 2	157
电机 2 的转矩补偿 (转矩提升) 增益	159
电机 2 的最大电压	157
电机 2 的最低输出频率	157
电机 2 的最低输出频率电压	157
电机 2 的最高输出频率	157
电机 2 极数	158
电机保护动作时间	192, 405
电机保护功能	190, 330
电机保护功能选择	190, 404
电机参数	155, 318
电机代码的选择 (PM 用)	159
电机的电枢电阻 (PM 用)	160
电机的 d 轴电感 (PM 用)	160
电机的额定电流 (PM 用)	160
电机的额定容量 (PM 用)	160
电机的感应电压参数 1 (PM 用)	161

电机的感应电压参数 2 (PM 用)	161
电机的过载保护	404
电机的基本频率	341
电机的基本转速	341
电机的接线	54
电机的机械损失	156
电机的空载电流	156
电机的 q 轴电感 (PM 用)	160
电解电容部件更换标准	274
电机额定电流	155, 341, 404
电机额定电压	341
电机额定滑差	155
电机额定容量	157
电机 2 参数	319
V/f 特性	319
电机 2 的参数	319
电机过热	236
电机过热动作选择 (PTC 输入)	405
电机过热故障 (PTC 输入)	235
电机过热警告 (PTC 输入)	235
电机过热时的警报动作选择 (PTC 输入)	405
电机过载	235
电机的极数	156
电机极数 (PM 用)	160
电机漏电感	156
电机输出电能	341
电机数据异常	237
电机速度故障	237
电机铁损	157
电机铁芯饱和系数 1	156
电机铁芯饱和系数 2	156
电机铁芯饱和系数 3	157
电机铁芯饱和系数故障	237
电机线间电阻	156
电机线间电阻在线调整	217, 336
电流检出故障	237
电流警告	236
电流警告选择	214, 334
电流偏置故障	235
电流失衡保护 (LF2) 的选择	213, 334
电能检出滤波时间常数	133
电容器维护时期	274
电容维护设定	225
电线尺寸和紧固力矩 (三相 400V 级)	53
电压恢复时间	195
电压输入 / 电流输入的切换	63
电源的接线	54
电源 ON/OFF 时的运行选择	115
电源 ON 时监视显示项目选择	221
低电压指令	390
DIN 导轨附件	285
定期检查	272
定期检查表	273
定时功能	311
定时功能 ON 侧延迟时间	122
低速时的 oL2 特性选择	212, 334
D 控制	123
Drive Disable 中	236
DriveWizard	285
DriveWorksEZ	285
DriveWorksEZ 连接参数	226
DriveWorksEZ 用的用户监视	228, 345
DRV 指示灯	75
短路耐量	404
端子	51
端子 A1 的功能选择	327
端子 A2 的功能选择	327
端子电路板更换检出	237
端子电路板通信故障	235
端子功能选择	165
端子 P1 的功能选择	325
端子 P2 的功能选择	325
端子 S1 ~ S7 的功能选择	165, 323

对应 ISO/EN13849-1、Cat. 3 时的注意事项	415
对应欧洲标准时的注意事项	390
对应 UL 标准时的注意事项	399
多段速指令及多功能接点输入的组别	145
多功能光电耦合器输出端子	57
多功能接点输出	325
多功能接点输出的设定值	174
多功能接点输出的详情	326
多功能接点输出端子	57
多功能接点输入	323
多功能接点输入的设定值	165
多功能接点输入的详情	323
多功能接点输入端子	57
多功能模拟量输出	328
多功能模拟量输出 1 端子 AM 监视选择	187
多功能模拟量输出 1 端子 AM 输出增益	187
多功能模拟量输入	182, 327
多功能模拟量输入的详情	328
多功能模拟量输入的选择不当	237
多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 输入增益	183
多功能模拟量输入 (电压) 端子 A1 信号电平选择	182
多功能模拟量输入端子 A2 输入增益	185
多功能模拟量输入端子 A2 信号电平选择	184
多功能输入的选择不当	237
DWELL 功能	132, 233, 312

E

额定电流设定警告	237
额定电压	297, 298
额定滑差异常	237
额定频率	297, 298
额定输出电流	297, 298
额定输出容量	297, 298
额定输入电流	297, 298
EEPROM 串行通信故障	235
EEPROM 数据异常	235
EEPROM 写入不当	235
EMC 噪声滤波器的选择	397
EMC 噪声滤波器和变频器的安装方法	395
EMC 指令	390
ENTER 键	74
功能选择	338
ESC 键	74
E 种绝缘	156

F

访问级	100
防止失速	233
防止失速功能	198, 331
防止失调功能	336
防止失调功能选择	215
防止失调时间常数	215
防止失调增益	215, 232
反转选择	77
反转用防止失调增益	215
反转中输出时序图	180
发热量	297, 298
发生过速 (oS) 时的动作选择	162
发生轻故障	237
封闭壁挂型	23
FOUT 指示灯	75
符合低电压指令的条件	390
符合 EMC 指令的条件	394
负载惯性比	204
负载惯性 (PM 用)	219
F 种绝缘	156

G

改变环境温度以降低额定值	303
改变载波频率以降低额定值	302
感应干扰	291
感应干扰防止对策	291
高滑差制动	336
高滑差制动过载	235

高滑差制动减速频率范围	216	加减速中的转矩极限的控制方法选择	209
高滑差制动 oL 时间	217	降低额定值	302
高滑差制动停止时 DWELL 时间	217	降低载波频率时间	214
高滑差制动中的电流限制	217	监视参数	341
高效控制用 d 轴电流 (PM 用)	218	监视输出端子	57
各部分的名称	24	监视显示	78
给气、排气风机用参数最佳值一览	88	监视装置故障	235
共发射极模式 (NPN 连接)	61	减速结束时的 S 字特性时间	137
共发射极模式与共集电极模式的设定	61	减速开始时的 S 字特性时间	137
共集电极模式 (PNP 连接)	61	减速时间	313
功能码	371	减速停止	112
惯性换算的电机加速时间	203	减速中防止失速功能选择	200
关于保证	18	校验	78, 81
规格	295	加速故障	237
柜内安装型	23	加速结束时的 S 字特性时间	137
过电流	235	加速开始时的 S 字特性时间	137
过电压抑制功能选择	202	加速时的拉入电流 (PM 用)	218
过电压抑制及减速失速时目标主回路电压	202	加速时间	313
过励磁抑制电流值	217	加速失速中的减速时间	200
过励磁运行选择	217	加速中防止失速功能的时序图	198
过励磁增益	217	加速中防止失速功能选择	198
过速 (简易带 PG V/F 模式)	235, 237	基本频率	341
过速 (oS) 检出值	162	基本转速	341
过载保护	404	接地	54
过载耐量	297, 298	接地短路	235
过载特性曲线	405	接地短路保护的选择	212, 334
过转矩 1	237	接地端子	51
过转矩 2	237	节能控制	312
过转矩检出 1	235	节能控制滤波时间常数	132
过转矩检出 2	235	节能控制增益	132
过转矩 / 转矩不足检出	207, 333	节能模式选择	132
过转矩 / 转矩不足检出动作选择	207	节能系数	133
故障	234, 238	接线带参数备份功能的拆装式端子排	59
故障重试	206, 332	电机	54
故障重试次数	206	电源	54
故障重试动作选择	206	控制回路	56
故障重试间隔定时	206	主回路	51
故障代码 (MEMOBUS)	384	接线检查表	68
故障发生后变频器的再起动作方法	259	接线用断路器	286
故障复位	74, 260	接线用断路器的连接	288
故障跟踪	227, 343	机械老化检出	333
初始化	339	积分时间 (I)	126
故障跟踪的确认方法	259	积分时间 (I) 的上限值	126
故障记录	227, 343	基极封锁指令的时序图	167
初始化	339	仅对线间电阻的停止形自学习	92, 93
故障显示一览	235	警报	234
故障诊断及对策	238	警报及故障显示一览	235
H		警告	234, 248
H1 端子	57	警告显示一览	236
海拔高度	32	紧固力矩 (单相 200V 级)	51, 399
HC 端子	57	紧固力矩 (三相 200V 级)	52
HD	296	紧固力矩 (三相 400V 级)	53
Heavy Duty	142, 296	紧急停止的时序图	169
滑差补偿	313	紧急停止时间	135
滑差补偿一次延迟时间常数	138, 232	禁止反转选择	114
滑差补偿增益	137, 232	极数	341
滑差补偿极限	138	给水泵用参数最佳值一览	87
环境设定	104	机械老化检出动作选择	208
环境温度	32, 212, 334	机械老化检出开始时间	209
I		机械老化检出时间	209
IGBT 维护设定	225	机械老化检出速度值	209
IGBT 维护时期	274	卷扬机 (升降用) 用参数最佳值一览	89
IG 端子	58	绝缘器	285
I 控制	123	K	
IPM 电机参数	320	KEB 功能	195
J		KEB 减速时间	197
加减速时间的单位	135	KEB 开始时频率下降增益	197
加减速时间	134, 233, 313	KEB 时目标主回路电压	197
加减速时间的单位	313	KEB 指令 1	195
加减速时间的切换频率	136	KEB 指令 2	196
加减速速率计算增益	203	刻度板	285
		空气压缩机用参数最佳值一览	88

空载电流异常	237
空载运行	98
控制电源故障	236
控制柜的设计	32
控制故障	235
控制回路的接线	56, 59
控制回路端子的功能	56
控制回路故障	235
控制回路连接图	56
控制监视	228, 345
控制模式的选择	104
kWh 监视初始化选择	225
L	
来自通信选购卡的外部故障输入	235
浪涌抑制器	286
浪涌抑制器的连接	290
拉入电流 (PM 用)	218
拉入电流补偿时间常数 (PM 用)	218
LED 操作器	74
显示的层次结构	76
显示画面的切换	77
LED 显示	75
LED 指示灯显示	75
累计电能监视初始化	339
累积运行时间设定	224, 339
累积运行时间选择	339
冷却风扇	276
部件更换标准	274
更换方法	276
累积运行时间	274
维护时期	274
冷却风扇 ON/OFF 控制的选择	212, 334
冷却风扇 ON/OFF 控制的延迟时间	334
冷却风扇维护设定的运行时间	225
零速的时序图	175
零速值	116
零相电抗器	286
LOCAL	74, 81
LOCAL/REMOTE 键的功能选择	222
LOCAL/REMOTE 切换	74, 81
LO/RE 选择键	74, 81
LO/RE 指示灯显示	75
漏电断路器	286
漏电断路器的连接	288
M	
MA 端子	57
MA 端子的功能选择	325
脉冲序列监视比例	189
脉冲序列监视选择	189
脉冲序列输入比例	188
脉冲序列输入功能选择	188
脉冲序列输入滤波时间	189
脉冲序列输入偏置	188
脉冲序列输入输出	188, 329
脉冲序列输入增益	188
MA-MC 端子的功能选择	174
MB 端子	57
MB 端子的功能选择	325
MC	286
MCCB	286
MCCB 的连接	288
MC 的连接	289
MC 端子	57
MC 端子的功能选择	325
MEMOBUS 广播式发送数据	381
MEMOBUS 监视数据	376
MEMOBUS 数据一览	375
MEMOBUS 通信	328, 361
CE (MEMOBUS) 通信故障检出时间	367
CE (MEMOBUS) 通信故障检出选择	366

从站地址	366
故障代码	384
检出 CE (MEMOBUS) 通信故障时的动作选择	366
RTS 控制有 / 无	367
输出电压指令监视 (MEMOBUS 寄存器 0025H) 的单位选择	367
通信的 ENTER 功能选择	367
通信等待时间	367
通信校验的选择	366
通信速度的选择	366
运行指令方法的选择	368
自检	385
MEMOBUS 通信测试模式正常	237
MEMOBUS 通信的规格	363
MEMOBUS 通信端子	58, 365
MEMOBUS 通信故障	235, 236
MEMOBUS 信息格式	371
MEMOBUS 指令数据	375
MEMOBUS 终端电阻	64
密码	100
密码的设定	106
铭牌	21
模拟量频率指令的取样 / 保持	170
模拟量输入的滤波时间常数	185, 233
模式	77
MP 端子	57
N	
耐振	32
ND	296
ND/HD 选择	141
内置制动晶体管故障	235
模拟量频率指令变化值	150
Normal Duty	142, 296
O	
oH 预警时的频率递减率	211, 334
oPE4 故障的复位	105
P	
P1 端子	57
P2 端子	57
旁路二极管的连接	57
PC 端子	57
PG 断线检出 (简易带 PG V/f 模式)	235, 237
PG 断线检出 (PGo) 时的动作选择	162
PG 断线检出时间	162
偏置频率	151, 317
PID 的反馈丧失	235, 236
PID 的上限值	127
PID 的一次延迟时间常数	127
PID 反馈超值	235, 236
PID 反馈超值检出时间	129
PID 反馈超值检出值	129
PID 反馈故障检出选择	128
PID 控制	123, 311
PID 控制的选择	126
PID 控制的选择不当	237
PID 控制框图	125
PID 目标值设定 / 显示的任意显示设定	131
PID 目标值单位	130
PID 目标值选择	130
PID 偏置调整	127
PID 输出的反转选择	127
PID 输出的特性选择	127
PID 输出下限值	131
PID 输出增益	127
PID 输入限制值	131
PID 暂停功能动作值	130
PID 指令用加减速时间	130
屏蔽线的线头处理	60

频率表 / 电流表	285	软件电流极限	212, 334
频率表刻度调整电阻器 (20kΩ)	285	RUN 指示灯显示	75
频率 (FOUT) 检出 1 时序图	176	S	
频率检出	332	S+ 端子	58
频率检出值	204	S1 端子	57
频率检出值 (+/-)	204	S2 端子	57
频率上限、下限	316	S3 端子	57
频率设定器 (2kΩ)	285	S4 端子	57
频率设定器用旋钮	285	S5 端子	57
频率输出中的时序图	181	S6 端子	57
频率指令	144, 316	S7 端子	57
频率指令保持	147, 317	散热片过热	235, 236
频率指令加减速率选择	149	散热片过热 (oH) 预警动作选择	210
频率指令偏置步长量	149	散热片过热 (oH) 预警检出值	210
频率指令偏置动作模式选择	150	散热片外置配件 (并列安装用)	285
频率指令偏置上限值	150	3 线制顺控	44
频率指令偏置下限值	151	SC 端子	57
频率指令偏置值	150	S 端子	58
频率指令丧失时的动作选择	204	闪存故障	235
频率指令上限值	145	湿度	32
频率指令设定 / 显示的单位	221, 338	失调对策	232
频率指令设定 / 显示的任意显示设定	222	失调检出 2	235
频率指令设定 / 显示的小数点后的位数	222, 338	试运行确认表	102
频率指令显示	77	试运行时变频器的调整指南	232
频率指令下限值	146	时钟故障	235
频率指令选择 1.	109	寿命监视	274
频率指令选择 2.	115	输出电流失衡	235
频率设定时的 ENTER 键功能选择	223	输出电压表	285
P 控制	123	输出电流显示	78
PM 电机参数	320	输出电压显示	78
控制参数	336	输出电压限制动作选择	138
PM 电机的参数	159	输出频率显示	77
PM 电机控制	218	输出缺相	235
PWM 反馈数据异常	235	输出缺相保护选择	211, 334
PWM 数据异常	235	瞬时停电补偿装置	285
Q		瞬时停电处理	330
前外罩的拆卸方法 (封闭壁挂型: NEMA Type1)	49	瞬时停电动作选择	194
前外罩的拆卸方法 (柜内安装型: IP20)	48	瞬时停电恢复后的加速时间	197
起动时的 DWELL 频率 / 时间	132	输入电压设定	152
起动时短路制动时间	117	输入缺相保护选择	211, 334
起动时速度搜索选择	120	数字文字的对应表	75
起动时直流制动时间	116	S/L2 端子	51
起动转矩量 (反转用)	139	SPM 电机参数	320
起动转矩量 (正转用)	139	STOP 键	74
起动转矩时间常数	139	功能选择	338
轻故障	234, 248	STOP 键的功能选择	222
轻故障显示一览	236	STOP 键输入	237
轻载额定	296	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 1	216, 232
轻载额定 (ND)	142	速度反馈检出控制 (AFR) 时间常数 2	232
起重机 (平移) 用参数最佳值一览	91	速度反馈检出控制 (AFR) 增益	215, 232
全域直流制动 (DB) 停止	113	速度反馈检出控制功能	336
驱动模式	77, 79	速度反馈检出控制增益 (PM 用)	218
驱动模式显示项目选择	221	速度控制 (ASR)	314
确定指令	383	速度控制 (ASR) 的比例增益	141
确认表接线	68	速度控制 (ASR) 极限	141
试运行	102	速度偏差过大 (dEv) 检出时的动作选择	162
R		速度偏差过大 (dEv) 检出值	162
R+ 端子	58	速度偏差过大 (简易带 PG V/f 模式)	235, 236
RAM 故障	235	速度搜索	117, 310
R 端子	58	速度搜索重试次数	122
热继电器	286	速度搜索重试动作电流值	121
REMOTE	74, 81	速度搜索重试动作检出时间	122
remote	74, 81	速度搜索重试故障	235
任意速度一致时序图	176	速度搜索重试间隔时间	122
RESET 键	74	速度搜索等待时间 (通用)	121
REV 指示灯	75	速度搜索动作电流 (电流检出形)	120
日常检查	272	速度搜索方式选择	122
日常检查表	272	速度搜索检出补偿增益 (速度推定形)	121
R/L1 端子	51	速度搜索减速时间 (电流检出形)	120
RP 端子	57	速度搜索中的输出电流 1 (速度推定形)	121
软件版本	21	S 字特性	137, 233, 313

T	
探索运行电压极限	133
跳跃频率	146, 233, 316
停止方法选择	112
停止时短路制动时间	117
停止时直流制动时间	116
T/L3 端子	51
通过操作器运行接通电源时的旋转方向选择	224, 338
通信等待中	236
通信卡外部故障检出中	236
通信选购卡	321
通用设定模式	78, 79
U	
U2, U3 初始化选择	225
UL/cUL 标记	399
U/T1 端子	51
V	
V/f 节能控制用自学习	92
V/f 曲线的种类	153
V/f 曲线特性图	153
V/f 曲线选择	152
V/f 设定过大	237
V/f 数据的设定不当	237
V/f 特性	318
V/T2 端子	51
W	
外部故障 (输入端子 S1 ~ S7)	235, 236
外围机器	285
微分时间 (D)	127
维护	274
维护监视	227, 344
维护时期	224, 339
W/T3 端子	51
无线电干扰	291
无线电干扰防止对策	291
X	
相序选择	115
线间电压降	51
线间电阻异常	237
型号的查阅方法	22
选购卡参数	321
选购卡故障 (端口 A)	235
选购卡通信故障	235, 236
旋转形自学习	92, 93, 95
旋转方向搜索选择	121
Y	
压接端子 (符合 UL 标准的产品)	399
硬件保护	210, 333
应用程序监视	227, 344
用户参数设定值的保存	223
用途选择	107
用于卷扬机 (升降用) 时的注意事项	90
用于升降机时的注意事项	90
运行次数初始化选择	226, 339
运行前的步骤	83
运行指令切换后的运行选择	114
运行指令输入中复位	236
运行指令选择 1	111
运行指令选择 2	115
运行中的时序图	175
运行中防止失速动作值的自动降低功能选择	202
运行中防止失速功能选择	201
运行中输入电机切换指令	237
允许电压波动	297, 298
允许频率波动	297, 298
Z	
载波频率	141, 297, 298, 314
载波频率的出厂设定	302
载波频率的设定不当	237
载波频率选择	142
载波频率降低选择	213, 334
载波频率上限	143
载波频率选择	232
再生动作时的滑差补偿选择	138
噪音滤波器的连接	290
噪音滤波器 (输出侧)	286
噪音滤波器 (输入侧)	286
振动对策	232
正反转指令同时输入	236
正转 / 反转侧电动状态转矩极限	209
正转选择	77
支持工具 (PC 软件)	286
制动电阻器	65, 286
制动电阻器单元	65, 286
制动电阻器的保护 (ERF 型)	333
制动电阻器选购件	65
制动电阻器选购件的连接	65
指令的选择不当	237
指令权的切换指令	166
直流制动	116, 309
直流制动的时序图	172
直流制动电流	116
直流制动开始频率	116
指示灯显示	75
直通模式	323
终端电阻	64
中断故障	235
中间输出频率电压	232
重载额定	296
重载额定 (HD)	142
状态监视	227
装置安装方法选择	213
转矩补偿的一次延迟时间常数	232
转矩补偿的一次延迟时间常数 1	232
转矩补偿的一次延迟时间常数 2	140, 232
转矩补偿 (转矩提升) 增益	139, 232
转矩不足 1	237
转矩不足 2	237
转矩不足检出	333
转矩不足检出 1	235
转矩不足检出 2	236
转矩极限	209, 233, 333
转矩极限的积分时间常数	209
转矩提升	314
主回路的接线	51
主回路电压故障	235
主回路电压调整增益	202
主回路端子的功能	51
主回路端子排的排列	46
主回路过电压	235, 237
主回路连接图	45
主回路欠电压	236, 237
主回路欠电压 (Uv) 检出值	195
主速频率指令输入端子	57
主速指令下限值	146
自检 (MEMOBUS)	385
自学习	340
自学习模式	78, 92
自学习的方法	95
自学习故障	234, 257
自学习故障显示一览	237
自学习前的注意事项	92
自学习时的故障显示	93
自学习中发生的故障	257
自由运行停止	112
最大适用电机容量	297, 298
最大输出电压	297, 298
最低输出频率电压	232
最高输出频率	297, 298
最小基极封锁 (BB) 时间	195

改版履历

关于资料改版的信息，与资料编号一起记载于本资料封底的右下角。

资料编号 SICP C710606 17B

© Published in Japan 2008年3月编制 07-7 \diamond
 └─国家或地区 └─发行日期 └─第一版发行日期 └─改版编号

发行日期	改版编号	项目编号	变更内容
2014年2月	\diamond 4	封底	变更：格式
		所有章节	在日文版技术手册（SIJP C710606 016G <8>）的基础上全面改版。
2012年2月	\diamond 3	封底	变更：格式
		所有章节	修正：修改说明内容
2011年6月		所有章节	变更：伴随软件版本升级（S1020）而变更说明内容 修正：修改说明内容
2010年8月	\diamond 2	全章	综合反映了日语手册第2、3、4次改版内容。当前内容与日语手册的SIJP C710606 16D \diamond 4版相当。
2008年3月	\diamond 1	全章	根据日语版手册（SIJP C710606 16B），对全章节内容进行了变更。
2007年7月	-		第一版发行

安川变频器 V1000

小型矢量控制

技术手册

客户服务热线(帮您解决技术问题)

电话 **400-821-3680** 传真 **021-5385-2008**

周一至周五(节假日除外)9:00~11:30, 12:30~16:30 ※24小时接收传真

销售

- 安川電機(中国)有限公司
上海市黄浦区黄河路21号鸿祥大厦11-12楼
邮编: 200003
电话: 021-53852200
传真: 021-53853299
- 安川電機(中国)有限公司 北京分公司
北京市东城区东长安街1号东方广场东方经贸城西三办公楼1011室
邮编: 100738
电话: 010-85184086
传真: 010-85184082
- 安川電機(中国)有限公司 广州分公司
广州市天河区体育东路138号金利来数码网络大厦1108-10室
邮编: 510620
电话: 020-38780005
传真: 020-38780565
- 安川電機(中国)有限公司 成都分公司
成都市总府路2号时代广场B座711室
邮编: 610016
电话: 028-86719370
传真: 028-86719371

总公司

- 株式会社 安川電機
日本福岡県北九州市八幡西区黒崎城石2-1
邮编: 806-0064
电话: 0081-93-645-8800
传真: 0081-93-631-8837

 **YASKAWA**

最终使用者若为军事单位, 或将本产品用于兵器制造等用途时, 本产品将成为《外汇及外国贸易法》规定的出口产品管制对象, 在出口时, 需进行严格检查, 并办理所需的出口手续。为改进产品, 本产品的规格, 额定值及尺寸若有变更, 恕不另行通告。关于本资料内容的咨询, 请与本公司代理店或上述营业部门联系。

资料编号 SICP C710606 17E

© Published in China 2014年 2月编制 07-7

12-12-6

严禁转载·复制

