

MICFIND

MT550 高性能矢量变频器用户手册



前 言

首先感谢您购买深圳市默贝克驱动技术有限公司的 MT550 系列变频器！

MT550 是我公司推出的一款面向异步电机控制的高性能矢量控制变频器, 是 MT500 的技术升级产品。产品采用国际领先的控制技术，具有与国际高端变频器同样优异的控制性能，无论是通用调速、还是开环力矩控制、闭环应用，都能轻松应对；MT550 同 MT500 相比具有如下优势：

- ◆ 增加了位置控制，支持位置脉冲指令跟随及位置曲线规划，支持原点回归功能；
- ◆ 支持主轴定向功能；
- ◆ 支持电机参数在线辨识，力矩及速度控制精度更高；
- ◆ 18.5kW 及以上机型内置直流电抗器，可提高网侧功率因数, 减小电流畸变；
- ◆ 标配 3 路模拟量输入 AI，7 路数字量输入 DI，2 路继电器输出，正交脉冲输入端子；
- ◆ 主控芯片更强大，模拟量精度、可支持的载波频率等方面均有提高；弱电端子采用弹簧式免螺丝安装，接线更方便；

本手册详细介绍了 MT550 系列变频器的产品特性、安装接线、调试及维护等方面的内容。使用前请务必认真阅读本手册中的安全注意事项，以确保人身及设备安全。

注意事项

- 初次使用本产品的用户，在对驱动器进行操作之前应先认真阅读本手册。
- 请严格按照第三章的描述进行安装及接线。
- 如果您在使用中有不确定的问题，请咨询当地经销商，或联系我公司技术服务中心。
- 由于产品改进、规格变更以及用户手册的进一步完善，本手册的内容会有变更。
- 请妥善保管本手册，以备后用。

资料版本： V1.0

发布时间： 2019-03

目 录

第一章 安全注意事项	1
1.1 安全事项	1
1.2 注意事项	2
第二章 产品信息	3
2.1 铭牌及型号说明	3
2.2 产品系列说明	3
2.3 产品技术规格	4
2.4 产品部件说明	6
第三章 机械与电气安装	8
3.1 变频器外形及安装	8
3.1.1 变频器外形尺寸与安装尺寸	8
3.1.2 面盖及进线板的拆卸和安装	12
3.2 标准接线图	15
3.3 主回路接线	16
3.3.1 主回路接线端子	16
3.3.2 端子螺钉及配线规格	18
3.3.3 主回路配线注意事项	19
3.4 控制回路接线	20
3.5 EMC 问题及对策	25
第四章 键盘操作与试运行	26
4.1 LED 键盘界面介绍	26
4.2 显示分层及菜单模式	27
4.3 数码管显示	28
4.4 试运行	29
第五章 参数与说明	30
00 组 基本功能	31
01 组 频率给定	33
02 组 启停控制	37
03 组 频率给定斜坡	39
04 组 模拟量和脉冲输入	41
05 组 模拟量和脉冲输出	44
06 组 数字输入(DI)	45
07 组 数字输出(DO)	49
08 组 输出设置	51
10 组 编码器参数	52
11 组 电机 1 参数	53
12 组 电机 1 VF 控制参数	54
13 组 电机 1 矢量控制参数	56
14 组 转矩控制	57
15 组 位置控制	58
16 组 节能控制参数	61
20 组 用户自定义功能码	62
21 组 键盘与显示	63
22 组 驱动器配置	65
23 组 驱动器保护	67

24 组	电机保护	70
25 组	故障跟踪	72
26 组	故障记录	73
27 组	状态监控	74
30 组	Modbus 通信参数	76
40 组	过程 PID	78
41 组	休眠功能	81
42 组	简易 PLC	82
43 组	延时单元	84
44 组	比较器与逻辑单元	86
45 组	多功能计数器	89
60 组	电机 2 基本参数	91
61 组	电机 2 参数	91
62 组	电机 2 VF 控制参数	91
63 组	电机 2 矢量控制参数	91
第六章	故障诊断及对策	92
第七章	选配件	96
7.1	制动组件选型	96
7.2	PG 卡选型	97
7.3	IO 扩展卡	99
第八章	保养与维护	101
8.1	定期检查	101
8.1.1	日常检查	101
8.1.2	定期检查	101
8.2	易损部件的更换	102
8.3	变频器的保修说明	102
附录 A	Modbus 通讯协议	103

第一章 安全注意事项

安全定义：在本手册中，安全注意事项分以下两类：



危险：由于没有按要求操作造成的危险，可能导致重伤甚至死亡的情况。



注意：由于没有按要求操作造成的危险，可能导致中度伤害或轻伤，及设备损坏的情况。

请用户在安装、调试和维修本系统时，仔细阅读本章，务必按照本章内容所要求的安全注意事项进行操作，如出现因违规操作而造成的任何伤害和损失均与本公司无关。

1.1 安全事项

使用阶段	安全等级	事项
安装前	危险	➤ 开箱时发现包装进水、部件缺少或有部件损坏时，请不要安装！ ➤ 外包装标识与实物名称不符时，请不要安装！
	注意	➤ 搬运时应该轻抬轻放，否则有损害设备的危险！ ➤ 有损伤的驱动器或缺件的驱动器不要使用，有受伤的危险！ ➤ 不要用手触及控制系统的元器件，否则有静电损坏的危险！
安装时	危险	➤ 请安装在金属等阻燃的物体上，远离可燃物，否则可能引起火警！
	注意	➤ 不能让导线头或螺钉掉入驱动器中，否则引起驱动器损坏！ ➤ 请将驱动器安装在震动少，避免阳光直射的地方。 ➤ 驱动器置于密闭柜或密闭空间时，请注意安装空隙，保证散热效果。
配线时	危险	➤ 必须遵守本手册的指导，由专业电气工程人员使用，否则会出现意想不到的危险！ ➤ 驱动器和电源之间必须有断路器隔开，否则可能发生火警！ ➤ 接线前请确认电源处于零能量状态，否则有触电的危险！ ➤ 请按照标准对驱动器进行正确接地，否则有触电危险！
	注意	➤ 绝不能将输入电源连接到驱动器的输出端子（U、V、W）上。注意接线端子的标记，不要接错线！否则引起驱动器损坏！ ➤ 绝不能将制动电阻直接接于直流母线 +、- 端子之间。否则会引起火灾！ ➤ 所用导线线径请参考手册的建议。否则可能发生事故！ ➤ 请勿拆卸驱动器内部的连接线缆，否则可能导致驱动器内部损坏。
上电前	危险	➤ 请确认输入电源的电压等级是否和驱动器的额定电压等级一致；电源输入端子（R、S、T）和输出端子（U、V、W）上的接线位置是否正确；并注意检查与驱动器相连接的外围电路中是否有短路现象，所连接线路是否紧固，否则引起驱动器损坏！ ➤ 驱动器的任何部分无须进行耐压试验，出厂时产品已作过此项测试。否则可能引起事故！
	注意	➤ 驱动器必须盖好盖板后才能上电，否则可能引起触电！ ➤ 所有外围配件的接线必须遵守本手册的指导，按照本手册提供电路连接方法正确接线。否则可能会引起事故！
上电后	危险	➤ 上电后不要打开盖板，否则有触电危险！ ➤ 上电后如遇指示灯不亮、键盘不显示的情况，请立即断开电源开关，请勿触碰驱动器任何输入输出端子，否则有触电危险！
	注意	➤ 若需要进行参数辨识，请排除电机旋转时可能存在的伤人危险！ ➤ 请勿随意更改驱动器厂家参数，否则可能造成设备的损害！

使用阶段	安全等级	事项
运行中	 危险	➤ 请勿触摸散热风扇、散热器及放电电阻以试探温度，否则可能引起灼伤！ ➤ 非专业技术人员请勿在运行中检测信号，否则可能引起人身伤害或设备损坏！
	 注意	➤ 驱动器运行中，应避免有东西掉入设备中，否则会引起设备损坏！ ➤ 不要采用接触器通断的方法来控制驱动器的启停，否则会引起设备损坏！
保养时	 危险	➤ 请勿带电对设备进行维修及保养，否则有触电危险！ ➤ 切断输入电源 10 分钟后，才能对驱动器实施保养及维修，否则电容上残余电荷会对人造成伤害！ ➤ 没有经过专业培训的人员请勿对驱动器实施维修及保养，否则造成人身伤害或设备损坏！ ➤ 所有可插拔插件必须在断电情况下插拔！ ➤ 更换驱动器后必须进行参数的设置和检查。
	 注意	➤ 在驱动器实施保养维修工作之前，请确保电机与驱动器断开连接，以防止电机因意外旋转而向驱动器回馈电能。

1.2 注意事项

● 接触器的使用

若变频器电源输入侧加装了接触器，请不要使该接触器频繁进行通断操作，通过接触器 ON/OFF 的间隔时间不要小于一个小时，频繁的充放电会降低变频器内电容器的使用寿命。

若变频器输出端子（U、V、W）和电机之间装有接触器，应确保在变频器无输出时进行通断操作，否则将造成变频器损坏。

● 雷电冲击保护

本系列变频器虽内装有雷击过电流保护装置，对于感应雷有一定的自我保护能力，但对于雷电频发处，客户还应在变频器前端加装防雷保护装置。

● 海拔高度与降额使用

在海拔高度超过 1000m 的地区，由于空气稀薄造成变频器的散热效果变差，有必要降额使用。此情况请向我公司进行技术咨询。

● 输入电源

变频器输入电源不要超出本手册规定的工作电压范围，如有需要请使用升压或降压装置将电源变换到规定的电压范围。不可将三相变频器改为两相输入使用，否则将导致故障或变频器损坏。

● 输出滤波

当变频器和电机之间的电缆长度超过 100 米时，建议选用输出交流电抗器，以避免过大的分布电容产生的过电流导致变频器故障。输出滤波器根据现场需求选配。

变频器输出是 PWM 波，请不要在输出侧安装改善功率因数的电容或防雷用压敏电阻等，否则易引发变频器瞬间过电流甚至损坏变频器。

● 关于电机发热及噪声

因为变频器输出电压是 PWM 波，含有一定的谐波，因此电机的温升、噪声和振动同工频运行相比会略有增加。

● 变频器的报废

主回路的电解电容和印制板上的电解电容在焚烧时可能爆炸，塑胶件焚烧时会产生有毒气体。请作为工业垃圾进行处理。

● 适用范围

本产品不是为了在性命攸关的场合下所使用的器械而设计制造的，如需将本产品使用于载人移动体、医疗、航空航天、核能等器械或者其它特殊用途时，请向本公司垂询。

本产品是在严格的质量管理下生产的，如将其用于因变频器故障可能造成重大事故或损失的设备时，请配置安全装置。

第二章 产品信息

2.1 铭牌及型号说明

铭牌：



图 2-1 铭牌

型号说明：

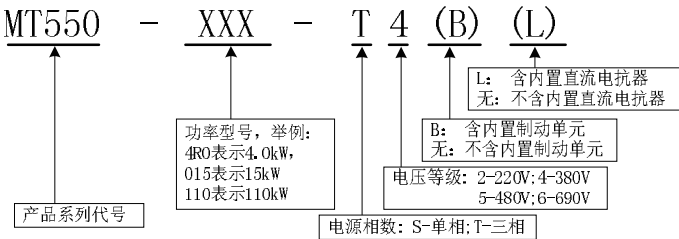


图 2-2 型号说明

2.2 产品系列说明

表 2-1 MT550 变频器型号与技术数据

变频器型号	额定容量 量 (kVA)	额定输入电流 (A)	额定输出电流 (A)	适配电机 (kW)	结构 尺寸	制动 单元
三相电压: 380V, 50/60Hz						
MT550-0R7-T4B	1.5	3.4	2.5	0.75	SIZE A	内置
MT550-1R5-T4B	3	5	4.2	1.5		
MT550-2R2-T4B	4	5.8	5.6	2.2		
MT550-4R0-T4B	5.9	10.5	9.4	4.0		
MT550-5R5-T4B	8.9	14.6	13.0	5.5	SIZE B	
MT550-7R5-T4B	11	20.5	17.0	7.5		
MT550-011-T4B	17	26.0	25.0	11	SIZE C	
MT550-015-T4B	21	35.0	32.0	15		
MT550-018-T4BL	24	38.5	37.0	18.5	SIZE D	
MT550-022-T4BL	30	46.5	45.0	22		
MT550-030-T4 (B)*L	40	62.0	60.0	30	SIZE E	可选 内置
MT550-037-T4 (B)*L	50	76.0	75.0	37		
MT550-045-T4 (B)*L	60	92.0	90.0	45	SIZE F	
MT550-055-T4 (B)*L	75	113.0	110.0	55		
MT550-075-T4 (B)*L	104	157.0	152.0	75	SIZE G	
MT550-090-T4 (B)*L	112	170.0	176.0	90		
MT550-110-T4L	145	220.0	210.0	110	SIZE H	外置
MT550-132-T4L	170	258.0	253.0	132	SIZE I	

MT550-160-T4L	210	320.0	304.0	160	SIZE J	
MT550-185-T4L	245	372.0	360.0	185		
MT550-200-T4L	250	380.0	380.0	200		
MT550-220-T4L	280	425.0	426.0	220		
MT550-250-T4L	315	479.0	465.0	250		
MT550-280-T4L	350	532.0	520.0	280	SIZE K	
MT550-315-T4L	385	585.0	585.0	315		
MT550-355-T4L	420	638.0	650.0	355	SIZE L	
MT550-400-T4L	470	714.0	725.0	400		
单相电压: 220V, 50/60Hz						
MT550-0R4-S2B	1.3	6.0	3.2	0.4	SIZE A	内置
MT550-0R7-S2B	2.4	11.0	5.6	0.75		
MT550-1R5-S2B	3.5	15.0	8.0	1.5		
MT550-2R2-S2B	5.5	25.0	10.6	2.2		
MT550-4R0-S2B	7.7	35.0	17.0	4.0	SIZE B	内置

说明:

(B)* 表示该机型制动单元为可选内置, 以 30kW 为例, 不带制动单元的型号为 MT550-030-T4L, 带制动单元的型号为 MT550-030-T4BL。

2.3 产品技术规格

表 2-2 MT550 变频器技术规格

项目		规格
电源	输入电源电压	单相/三相 220V 机型: 200V~240V 三相 380V 机型: 380V~440V
	电压允许波动范围	-15%~10%
	输入电源频率	50Hz 或 60Hz, 波动小于 5%
输出	最大输出电压	3 相: 0~输入电压
	过载能力	标准应用: 150%额定输出电流 60 秒
控制特性	控制方式	V/f 控制 无速度传感器矢量控制 (SVC) 有速度传感器矢量控制 (VC)
	运行模式	速度控制、转矩控制 (SVC 及 VC)、位置控制 (VC)
	调速范围	1:100 (V/f) 1:200 (SVC) 1:1000 (VC)
	速度控制精度	±0.5% (V/f) ±0.2% (SVC) ±0.02% (VC)
	速度响应	5Hz (V/f) 20Hz (SVC) 50Hz (VC)
	频率控制范围	0.00~600.00Hz (V/f) 0.00~200.00Hz (SVC) 0.00~400.00Hz (VC)
	输入频率分辨率	数字输入: 0.01Hz 模拟输入: 最大频率的 0.1%
	起动转矩	150%/0.5Hz (V/f) 150%/0.25Hz (SVC)

		150%/0Hz (VC)
	转矩控制精度	SVC: 5Hz 以内 10%, 5Hz 以上 5% VC: 3.0%
	V/f 特性	V/f 曲线类型: 直线、多点、幂函数、V/f 分离; 转矩提升支持: 自动转矩提升 (出厂设定)、手动转矩提升
	频率给定斜坡	支持直线及 S 曲线加减速; 4 组加减速时间, 设定范围 0.00s~60000s
	直流母线电压控制	过压失速控制: 通过调整输出频率限制电机的发电量, 避免跳过压故障; 欠压失速控制: 通过调整输出频率控制电机的耗电量, 避免跳欠压故障
	载波频率	1kHz~12kHz (随机型而异)
	启动方式	直接启动 (可叠加直流制动); 转速追踪启动
	停止方式	减速停止 (可叠加直流制动); 自由停止
	主要的控制功能	点动控制、下垂控制、最多支持 16 段速运行、危险速度回避、摆频运行、加减速时间切换、VF 分离、过励磁制动、过程 PID 控制、休眠与唤醒功能、内置简易 PLC 逻辑、虚拟输入与输出端子、内置延时单元、内置比较单元与逻辑单元等、参数备份及恢复、完善的故障记录、故障重试、两组电机参数自由切换、软件调换输出接线、端子 UP/DOWN、原点回归、主轴定向等
功能	键盘	标配 LED 数码键盘, 可选配 LCD 液晶键盘 (MTSOP0)
	通信	标准: MODBUS 通信 扩展: Profibus-DP 通信卡、CANOpen 通信卡
	编码器接口卡	增量型编码器接口卡 (差分输出型及集电极开路型)、旋转变压器接口卡
	输入端子	标准: 7 个数字输入端子, 其中 1 个支持最高 50kHz 的高速脉冲输入; 3 个模拟量输入端子, 支持 0~10V 电压输入或 0~20mA 电流输入; 扩展: 2 个数字输入端子 (DI8 和 DI9); 1 个模拟量输入端子 (AI4);
	输出端子	标准: 1 个数字输出端子; 1 个高速脉冲输出端子 (集电极开路型), 支持 0~50kHz 的方波信号输出; 2 个继电器输出端子; 2 个模拟输出端子, 支持 0~20mA 电流输出或 0~10V 电压输出; 扩展: 4 个数字输出端子;
保护	保护功能参见第六章《故障诊断及对策》	
环境	使用场所	室内, 不受阳光直射, 无尘埃、腐蚀性气体、可燃性气体、油雾、水蒸气、滴水或盐分等
	海拔高度	0~3000 米。1000 米以上需降额使用, 每升高 100 米, 额定输出电流减少 1%
	环境温度	-10℃~+40℃, 最高 50℃。从 40℃起, 每升高 1℃, 额定输出电流减少 1.5%
	湿度	小于 95%RH, 无凝露
	振动	小于 5.9m/s ² (0.5g)
	储存温度	-20℃~+60℃
其它	安装方式	壁挂式, 落地电控柜式, 透壁式
	防护等级	IP20
	冷却方式	强迫风冷

2.4 产品部件说明

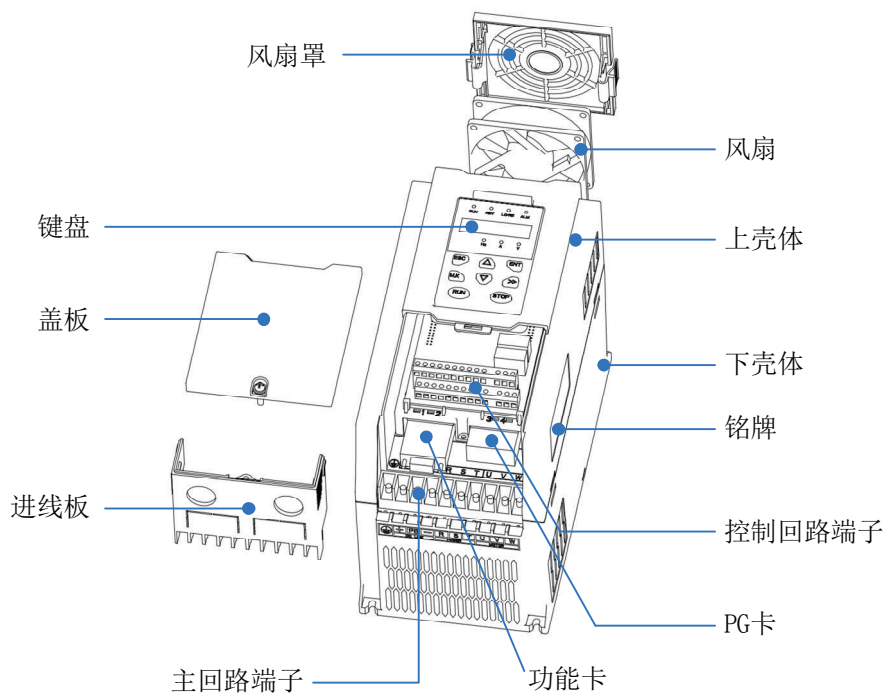


图 2-3 MT550 变频器 SIZE A~C (MT550-0R7-T4 ~ MT550-015-T4) 部件说明

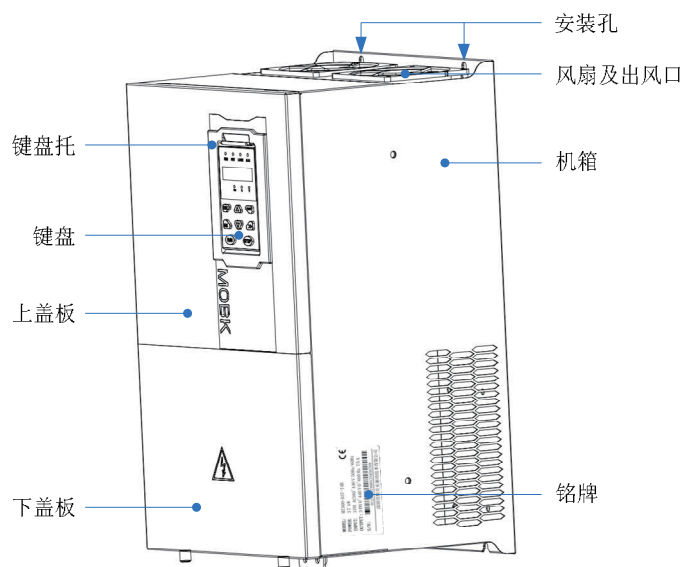


图 2-4 MT550 变频器 SIZE D~G (MT550-018-T4 ~ MT550-090-T4) 部件说明

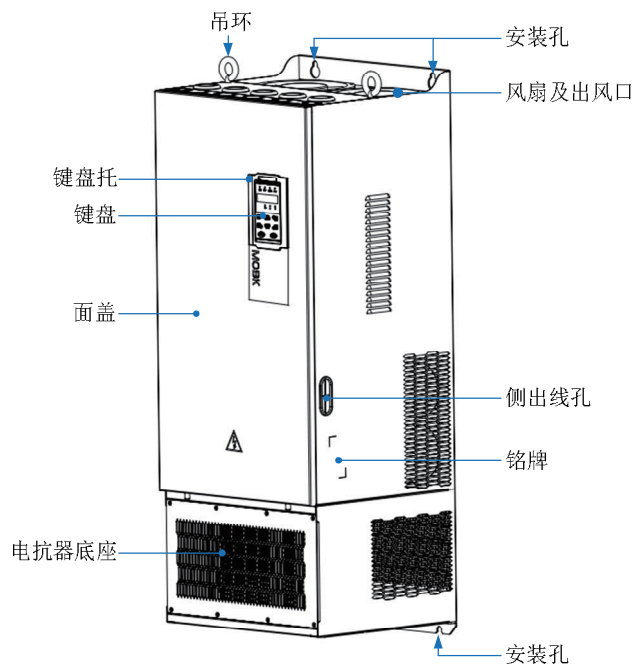


图 2-5 MT550 变频器 SIZE H~J (MT500-110-T4 ~ MT500-250-T4) 部件说明

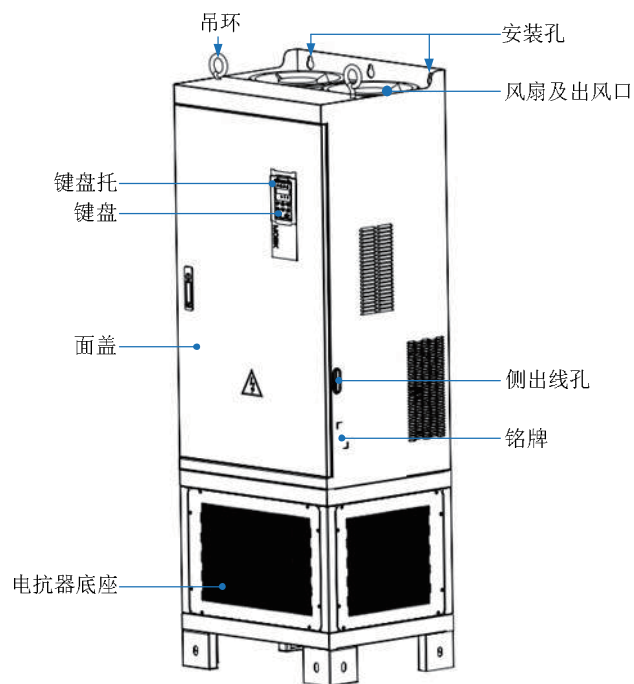


图 2-6 MT550 变频器 SIZE K~L (MT500-280-T4 ~ MT500-400-T4) 部件说明

第三章 机械与电气安装

3.1 变频器外形及安装

3.1.1 变频器外形尺寸与安装尺寸

◆ 键盘及键盘托尺寸

MT550 系列键盘尺寸见图 3-1 所示。将键盘安装在控制柜外侧时，可利用键盘背面的两个螺丝位进行固定（图 3-1 右一）。

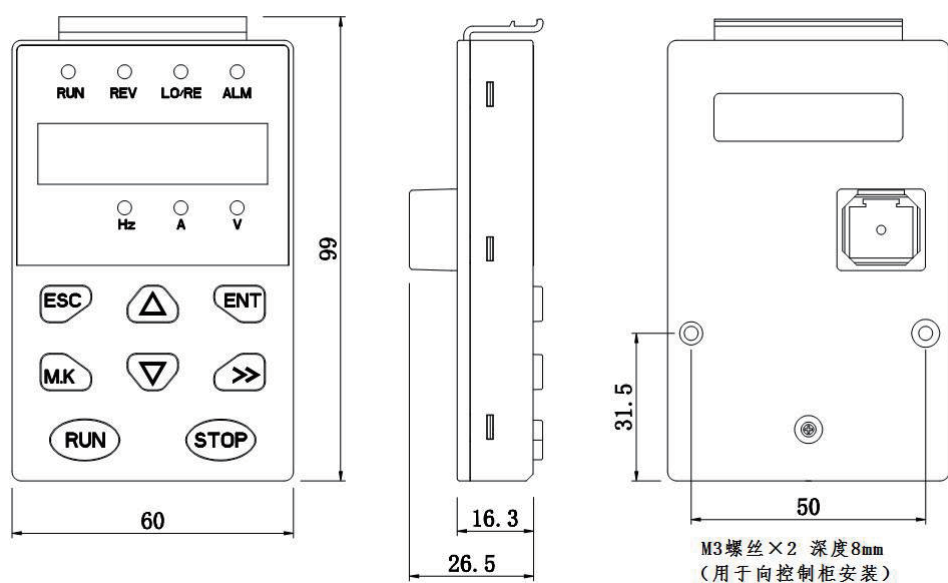


图 3-1 键盘尺寸（单位：mm）

如果要将键盘安装在控制柜内侧（避免键盘向控制柜外侧凸起），则需使用键盘托。键盘托的尺寸见图 3-2 所示，安装示意图及控制柜加工尺寸见图 3-3 所示。

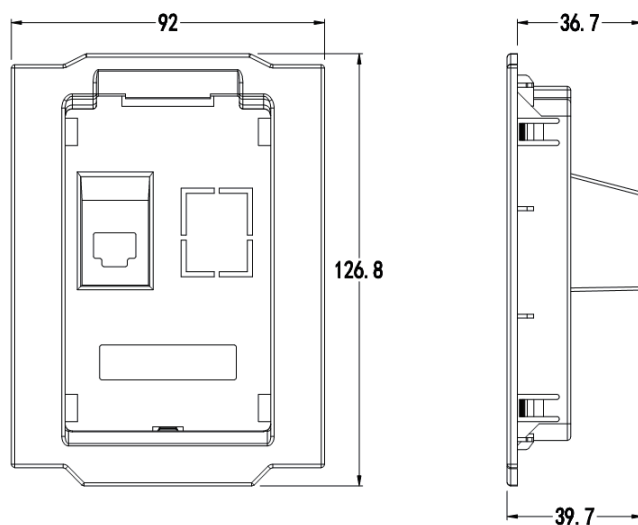


图 3-2 键盘托尺寸（单位：mm）

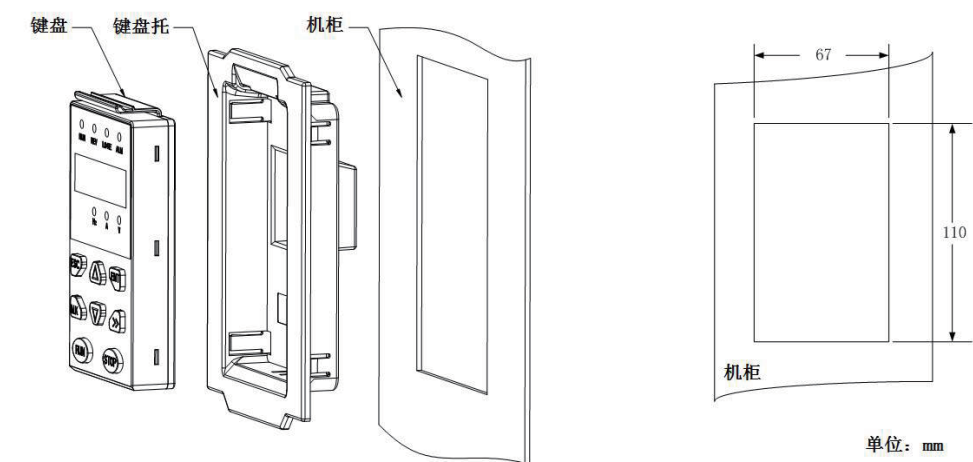


图 3-3 键盘托安装示意图及控制柜加工尺寸

◆ 变频器外形尺寸和安装尺寸

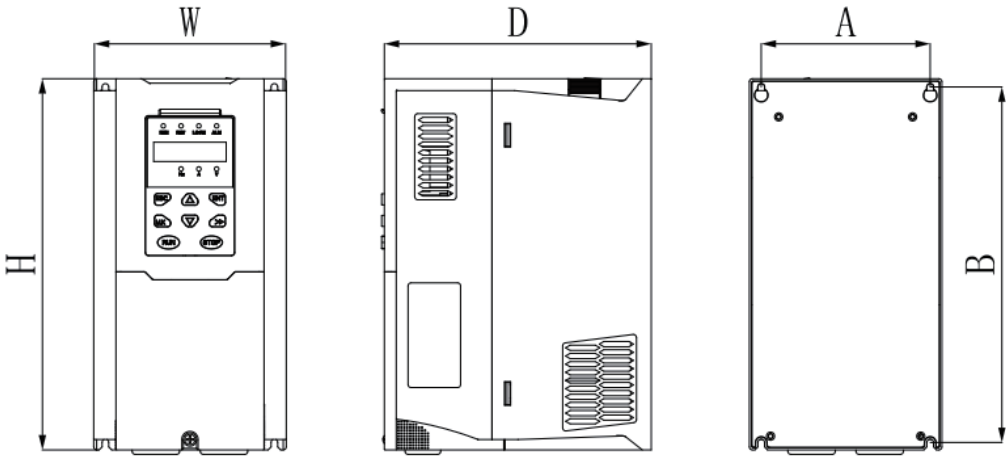


图 3-4 SIZE A~SIZE C（MT550-0R7-T4 ~ MT550-015-T4）外形尺寸图

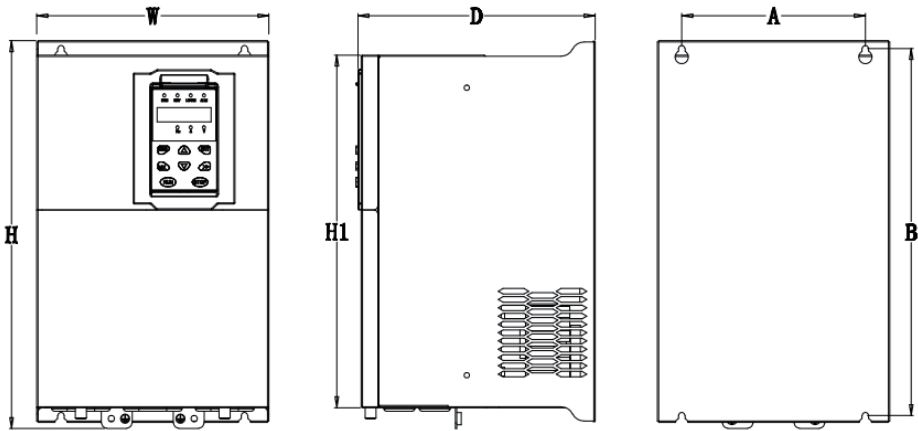


图 3-5 SIZE D~G（MT500-018-T4 ~ MT500-090-T4）外形尺寸图

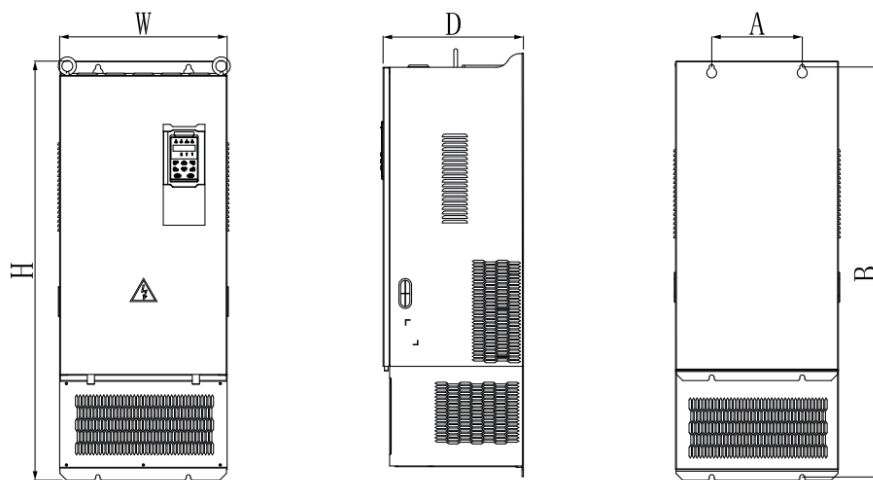


图 3-6 SIZE H~J (MT500-110-T4 ~ MT500-250-T4) 外形尺寸图

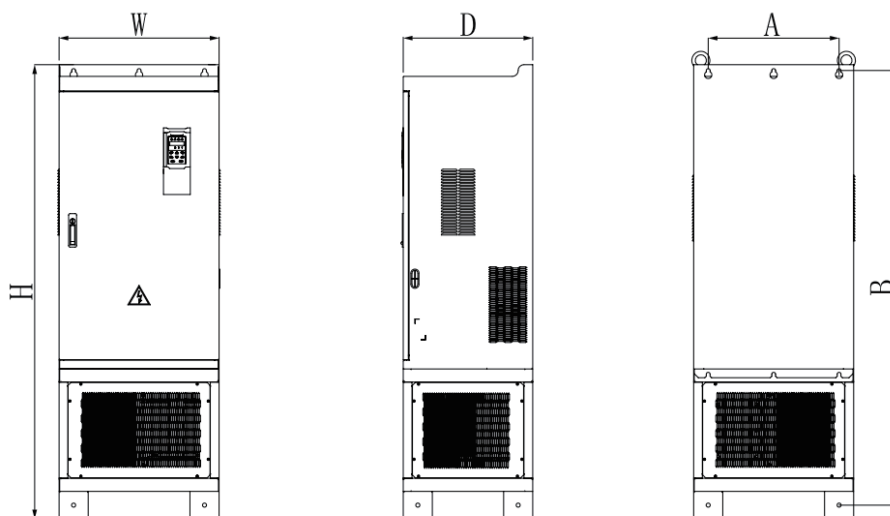


图 3-7 SIZE K~L (MT500-280-T4 ~ MT500-400-T4) 外形尺寸图

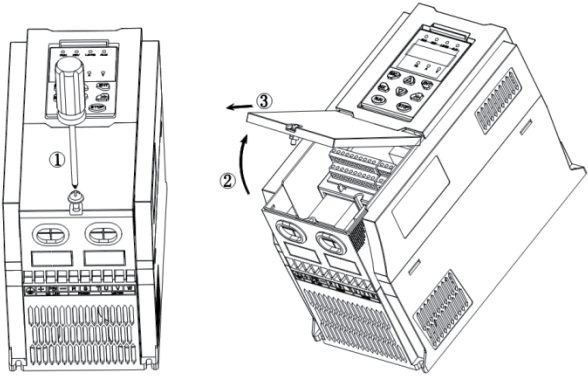
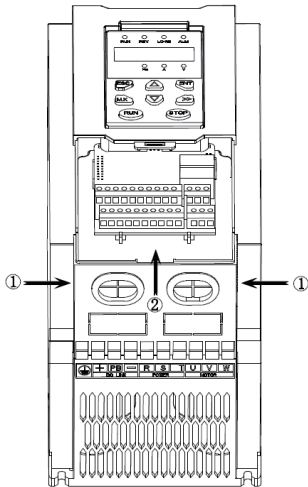
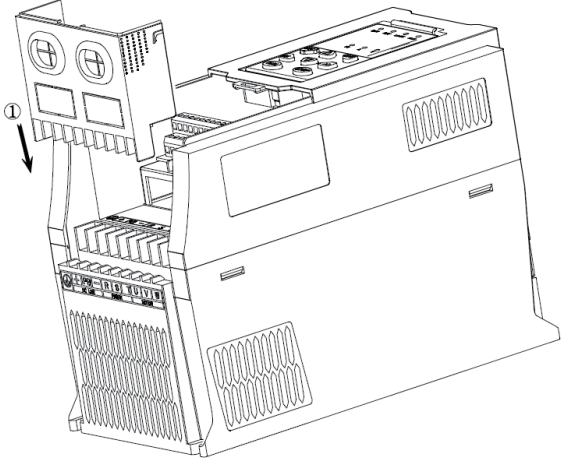
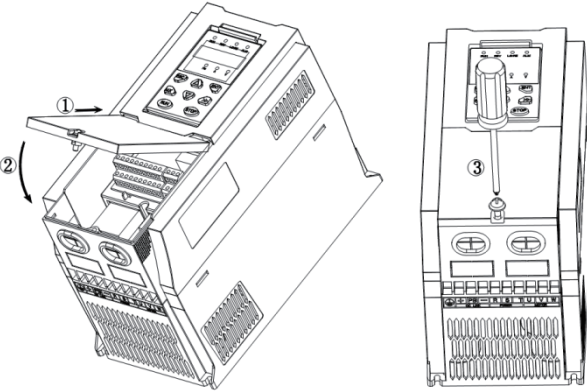
表 3-1 MT550 系列外形尺寸和安装尺寸

外形 编号	涵盖机型	外形及安装尺寸 (mm)							
		A	B	H	H1	W	D	Φd	安装螺丝
SIZE A	MT550-0R7-T4 MT550-1R5-T4 MT550-2R2-T4 MT550-4R0-T4	87	206.5	215	/	100	170	ø 5.0	M4×16
SIZE B	MT550-5R5-T4 MT550-7R5-T4	113	239.5	250	/	130	180	ø 5.0	M4×16
SIZE C	MT550-011-T4 MT550-015-T4	153	299	310	/	170	193	ø 6.0	M5×16
SIZE D	MT550-018-T4 MT550-022-T4	165	350	370	335	210	205	ø 6.0	M5×16
SIZE E	MT550-030-T4 MT550-037-T4	167	437	452.5	424	260	230	Ø 7	M6×16
SIZE F	MT550-045-T4 MT550-055-T4	250	535	555	520	310	275	Ø 10	M8×20
SIZE G	MT550-075-T4 MT550-090-T4	280	620	640	605	350	290	Ø 10	M8×20
SIZE H	MT550-110-T4	280	915	935	/	370	310	Ø 11	M8×25
SIZE I	MT550-132-T4 MT550-160-T4	280	925	945	/	360	335	Ø 11	M8×25
SIZE J	MT550-185-T4 MT550-200-T4 MT550-220-T4 MT550-250-T4	360	1145	1166	/	490	358	Ø 11	M10×25
SIZE K	MT550-280-T4 MT550-315-T4	450	1495	1560	/	550	445	Ø 14	M12×30

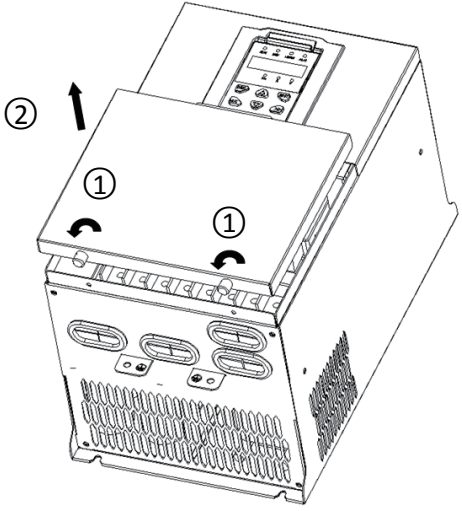
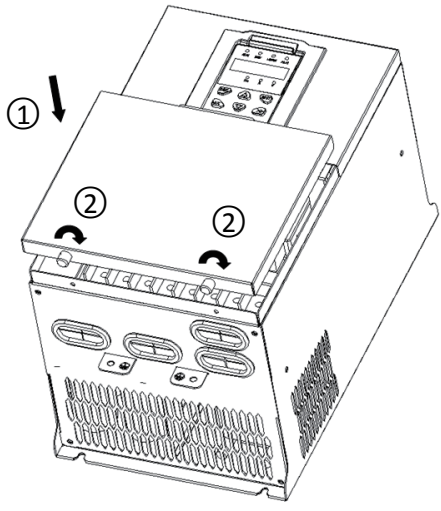
备注：Φd 为整机安装螺丝孔的直径。

3.1.2 面盖及进线板的拆卸和安装

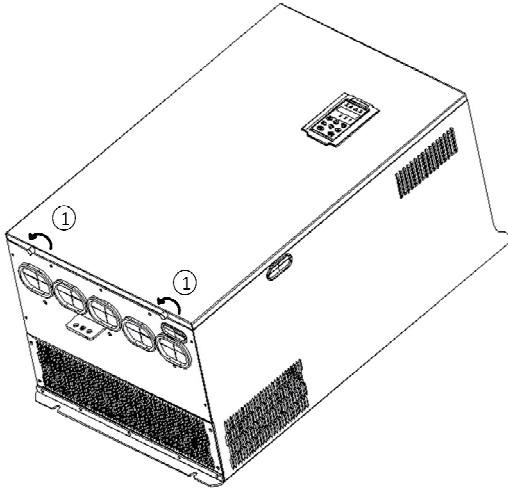
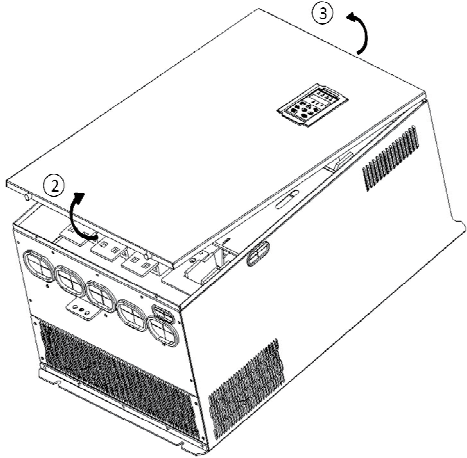
◆ SIZE A~C 面盖及进线板的拆卸和安装：

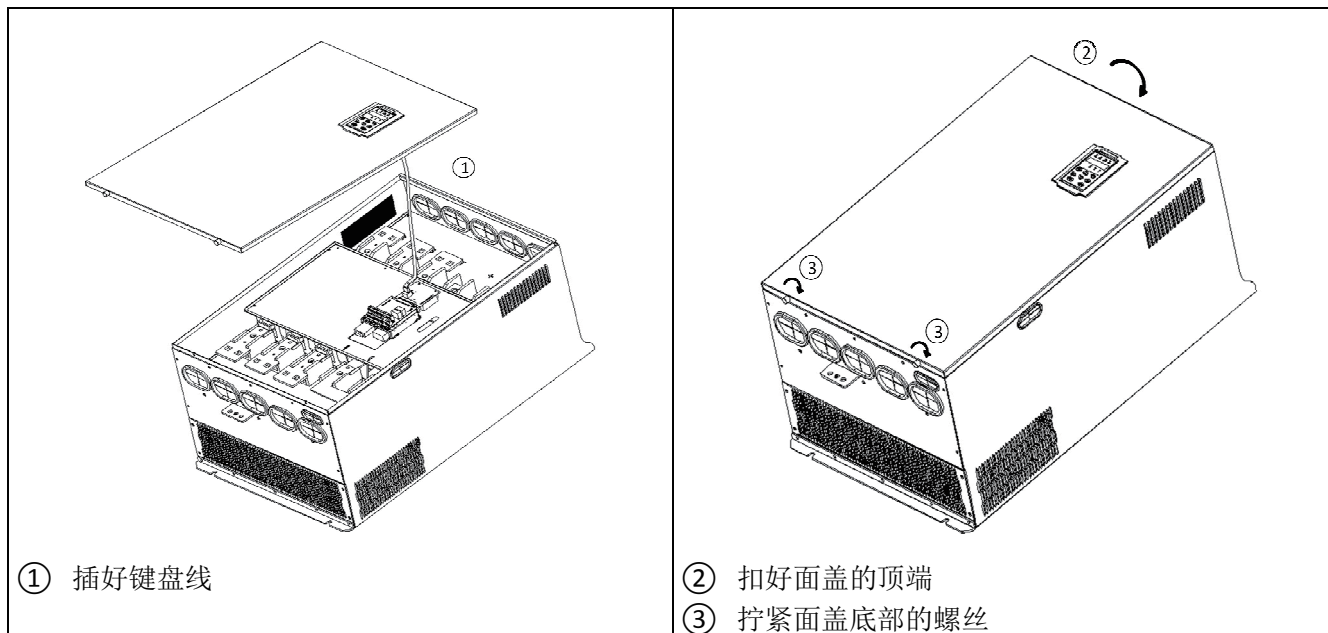
拆卸步骤	
 步骤 1：打开上盖板 ① 拧开面盖上的螺丝 ② 向上揭开盖板 ③ 向前方拿掉盖板	 步骤 2：拿出进线板 ① 用拇指和中指按住进线板的两侧 ② 按压使卡扣脱开后向上拿出进线板
安装步骤	
 步骤 1：安装进线板 ① 自上向下将进线板放进安装位，确保卡扣扣上	 步骤 2：安装上盖板 ① 从前方斜向下使面盖顶到对接部位 ② 向进线板方向放下盖板 ③ 拧紧面盖上的螺丝

◆ SIZE D~G 面盖的拆卸和安装:

拆卸步骤	安装步骤
 ① 拧开下面盖底部的两颗螺丝 ② 垂直向上拿开盖板	 ① 垂直向下合上盖板 ② 拧紧面盖底的两颗螺丝

◆ SIZE H~J 面盖的拆卸和安装:

拆卸步骤	
 ① 拧开面盖底部的两颗螺丝	 ② 双手握住面盖的两侧，抬起面盖下部 ③ 向上轻推后抬起整个面盖（小心拉断键盘线！）
安装步骤	



3.2 标准接线图

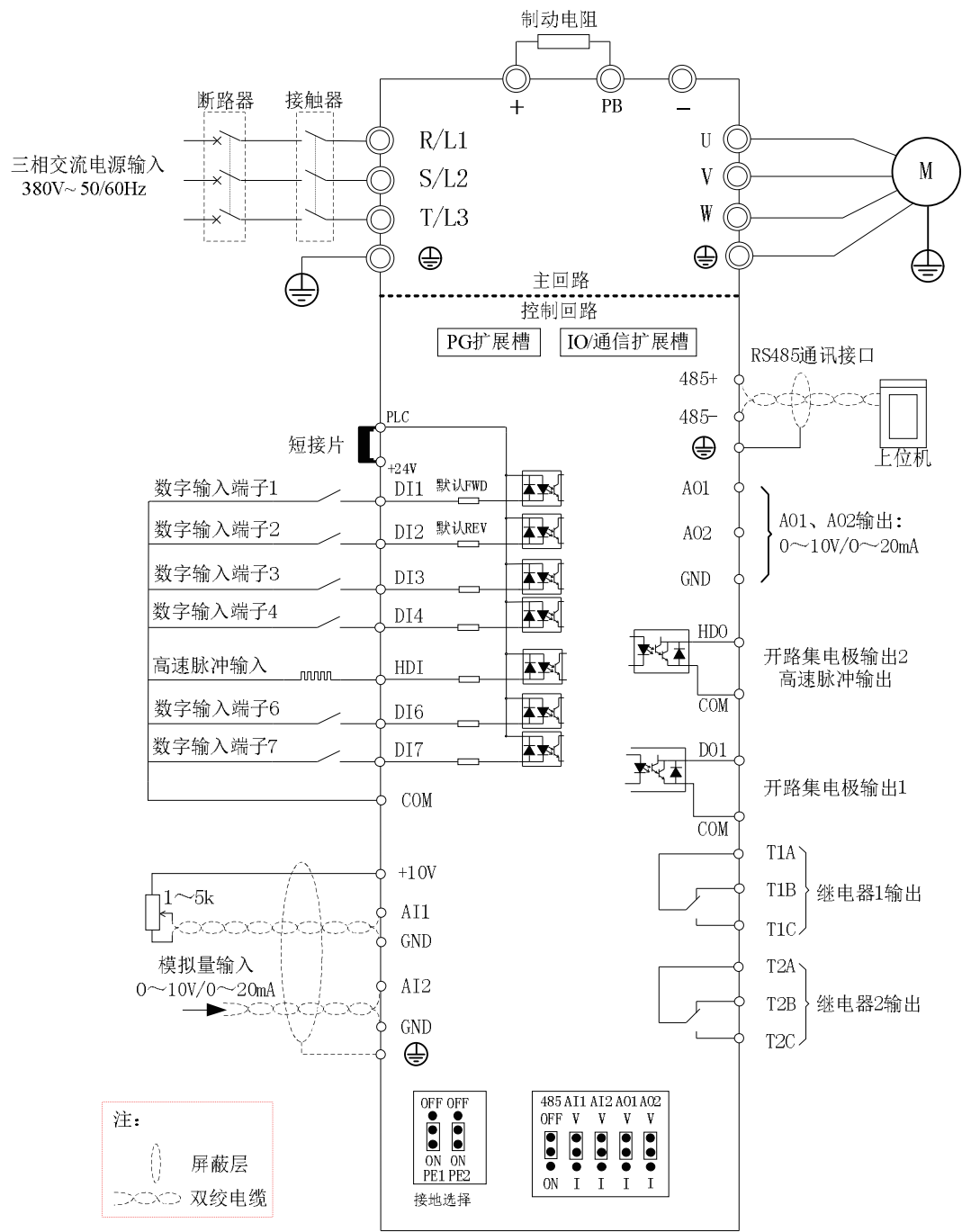


图 3-8 标准接线图

3.3 主回路接线

3.3.1 主回路接线端子

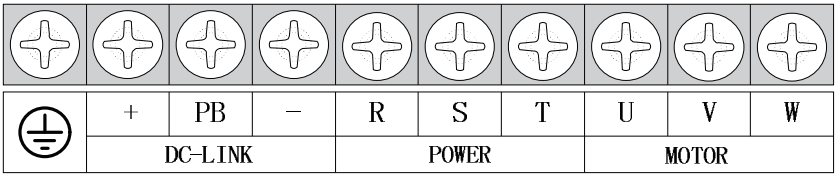


图 3-9 SIZE A~C 主回路接线端子示意图

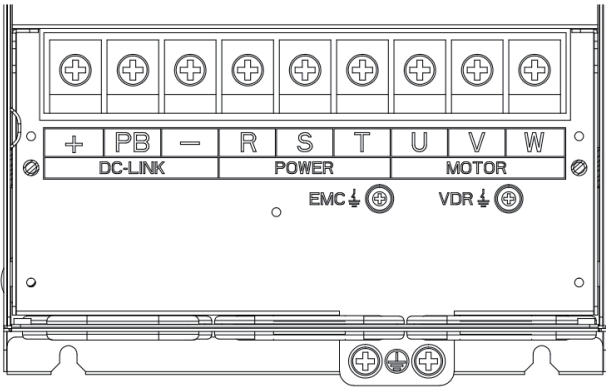


图 3-10 SIZE D 主回路接线端子示意图

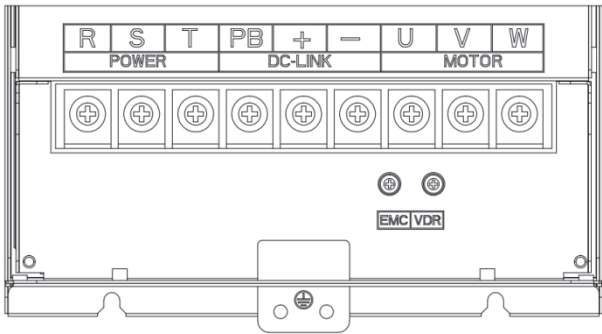


图 3-11 SIZE E 主回路接线端子示意图

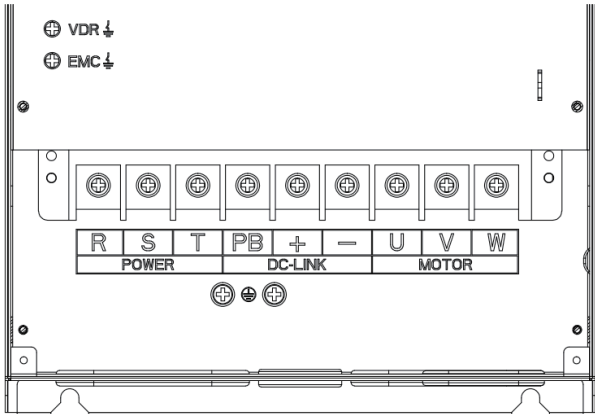


图 3-12 SIZE F~G 主回路接线端子示意图

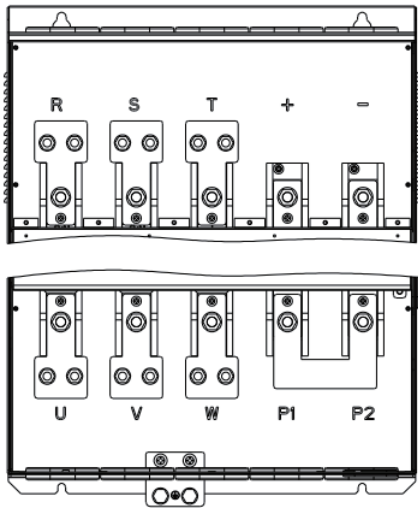


图 3-13 SIZE H~J 主回路接线端子示意图

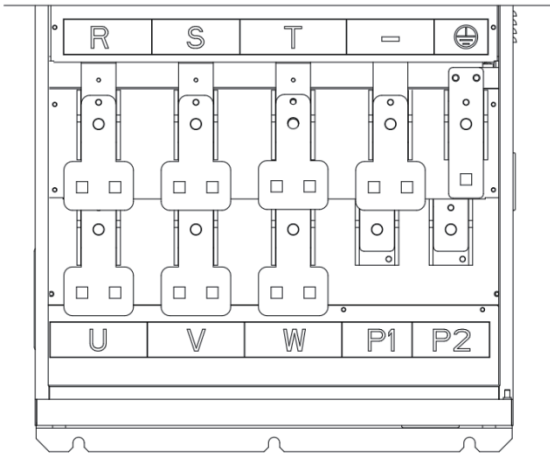


图 3-14 SIZE K~L 主回路接线端子示意图

表 3-2 变频器主回路端子功能说明

端子丝印	功能说明
R、S、T	交流电源输入端子，接三相交流电源
U、V、W	变频器交流输出端子，接三相交流电机
+、-	分别为内部直流母线的正负极端子，用于共直流母线，或者连接外置制动单元
P1、P2	接直流电抗器，不使用直流电抗器时，短接 P1 和 P2
+、PB	内置制动单元时，制动电阻连接端子
⊕	接地端子，接大地
EMC、VDR	安规电容及压敏电阻接地选择螺钉(SIZE A~C EMC 螺钉在机身左侧)

3.3.2 端子螺钉及配线规格

表 3-3 主回路电缆及螺钉规格

变频器型号	功率端子			接地端子		
	螺钉	紧固力矩 (N·m)	电缆线径 (mm ²)	螺钉	紧固力矩 (N·m)	电缆线径 (mm ²)
MT550-0R7-T4B	M3	1.5	2.5	M3	1.5	2.5
MT550-1R5-T4B	M3	1.5	2.5	M3	1.5	2.5
MT550-2R2-T4B	M3	1.5	2.5	M3	1.5	2.5
MT550-4R0-T4B	M3	1.5	4	M3	1.5	4
MT550-5R5-T4B	M4	2	6	M4	2	6
MT550-7R5-T4B	M4	2	6	M4	2	6
MT550-011-T4B	M5	4	10	M5	4	10
MT550-015-T4B	M5	4	10	M5	4	10
MT550-018-T4B	M6	4	10	M6	4	10
MT550-022-T4B	M6	4	16	M6	4	16
MT550-030-T4 (B) *	M8	10	16	M6	5	10
MT550-037-T4 (B) *	M8	10	16	M6	5	10
MT550-045-T4 (B) *	M8	10	25	M6	5	16
MT550-055-T4 (B) *	M8	10	35	M6	5	16
MT550-075-T4 (B) *	M10	20	50	M8	8	25
MT550-090-T4	M10	20	70	M8	8	35
MT550-110-T4	M10	20	120	M8	10	70
MT550-132-T4	M12	35	150	M8	10	70
MT550-160-T4	M12	35	185	M8	10	70
MT550-185-T4	M12	35	95×2	M10	15	95
MT550-200-T4	M12	35	95×2	M10	15	95
MT550-220-T4	M12	35	120×2	M10	15	120
MT550-250-T4	M12	35	120×2	M10	15	120

3.3.3 主回路配线注意事项

(1) 电源线配线

- ◆ 严禁将电源线连接至变频器的输出端子，否则将导致变频器内部器件损坏。
- ◆ 为提供输入侧过电流保护和停电检修的方便，变频器应通过断路器及接触器与电源相连。
- ◆ 请确认电源相数、电压是否与产品的铭牌相符，不相符时可能造成变频器损坏。

(2) 直流侧配线

- ◆ 不可将制动电阻直接接到+、-上，可能引起变频器损坏甚至火灾。
- ◆ 选用外置制动单元时，注意+、-极不能接反，否则会导致变频器及制动单元损坏甚至引发火灾。

(3) 电机线配线

- ◆ 严禁将变频器输出端子短接或接地，否则将导致变频器内部器件损坏。
- ◆ 避免输出线与变频器外壳短路，否则有触电危险。
- ◆ 严禁在变频器的输出端连接电容或相位超前的LC/RC噪声滤波器，否则将导致变频器内部器件损坏。
- ◆ 在变频器与电机之间安装接触器时，不能在变频器运行中进行输出端接触器开关动作，否则会有很大的电流流入变频器，使变频器保护动作。

3.4 控制回路接线

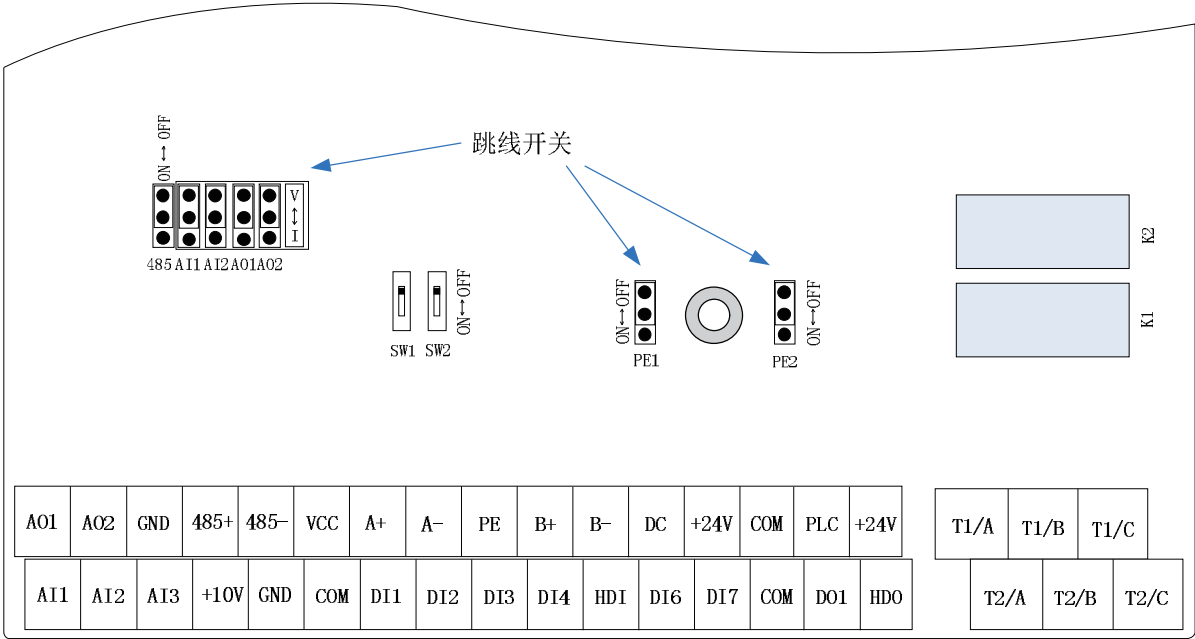


图 3-15 MT550 控制回路端子示意图

表 3-4 MT550 控制回路端子定义说明

类型	端子符号	端子名称	功能说明
模拟量输入	+10V	模拟量输入参考电压	10.10V±1% 最大输出电流 10mA，即推荐外接电位器阻值范围：1KΩ~51KΩ
	GND	模拟地	内部与 COM 隔离
	AI1	模拟量输入 1	输入 0~10V：输入阻抗 22KΩ 输入 0~20mA：输入阻抗 500Ω 通过跳线实现 AI1 0~10V 和 0~20mA 切换，出厂默认为电压输入。
	AI2	模拟量输入 2	输入 0~10V：输入阻抗 22KΩ 输入 0~20mA：输入阻抗 500Ω 通过跳线实现 AI2 0~10V 和 0~20mA 切换，出厂默认为电压输入。
	AI3	模拟量输入 3	输入 0~10V：输入阻抗 22KΩ
模拟量输出	AO1	模拟量输出 1	输出 0~10V：阻抗要求≥10KΩ 输出 0~20mA：阻抗要求 200Ω~500Ω 通过跳线实现 AO1 0~10V 和 0~20mA 切换，出厂默认为电压输出。
	AO2	模拟量输出 2	输出 0~10V：阻抗要求≥10KΩ 输出 0~20mA：阻抗要求 200Ω~500Ω 通过跳线实现 AO2 0~10V 和 0~20mA 切换，出厂默认为电压输出。
	GND	模拟地	内部与 COM 隔离
开关量输入	+24V	+24V 电源	24V±10%，内部与 GND 隔离 最大输出电流：200mA 向外提供 24V 电源，一般用作数字输入输出端子工作电源和外接传感器电源
	PLC	开关量输入端子公共端	用于开关量输入高低电平切换，出厂时与+24V 短接，即开关量输入低有效 作为外部电源输入时，断开 PLC 与+24V 连接。
	COM	+24V 地	内部与 GND 隔离

类型	端子符号	端子名称	功能说明
	DI1~DI4 DI6, DI7	开关量输入端子	光耦隔离, 兼容双极性输入
			频率范围: 0~200Hz
			电压范围: 10V~30V
	HDI	开关量输入/ 高速脉冲输入	开关量输入: 同 DI1~DI4
			脉冲输入频率范围: 0~50KHz
			电压范围: 15V~30V
位置指令 输入	VCC	+5V 或+12V 电源	5V±5%, 最大 150mA 12V±5%, 最大 150mA 拨码开关 SW1 拨到 OFF 为+5V 输出, 拨到 ON 为+12V 输出
	COM	VCC 电源地	VCC 的电源地, 与+24V 共用一个电源地
	DC	指令脉冲的电源输入	当脉冲输入为集电极开路型时使用, 使用时需将 SW2 拨到 ON 位置, 具体使用方法参考本节后面描述
	A+	脉冲输入	用于位置脉冲输入, 可以是差分或者集电极开路型。 差分输入时支持的最高脉冲频率为 500kHz, 集电极开路时支持的最高脉冲频率为 200kHz。 支持脉冲+方向、正交脉冲输入两种形式。
	A-	脉冲输入	
	B+	脉冲输入	
	B-	脉冲输入	
开关量输出	DO1	开路集电极输出	光耦隔离
			电压范围: 0V~24V
			电流范围: 0mA~50mA
	HDO	开路集电极输出/高速脉冲输出	开路集电极输出: 同 DO1 高速脉冲输出: 0~50KHz
继电器 1 输出	T1A/T1B/T1C	继电器输出	T1A-T1B: 常闭
			T1A-T1C: 常开
			触点容量: AC 250V, 3A; DC 30V, 1A
继电器 2 输出	T2A/T2B/T2C	继电器输出	T2A-T2B: 常闭
			T2A-T2C: 常开
			触点容量: AC 250V, 3A; DC 30V, 1A
485 通讯端子	485+	485 差分信号正	波特率: 1200/2400/4800/9600/19200/38400/57600/115200bps
	485-	485 差分信号负	
接地端子	PE	接地端子	接大地

表 3-5 MT550 跳线开关功能说明

标号	功能	出厂设定
485	485 终端电阻选择: ON 有 100 欧姆终端电阻, OFF 为无终端电阻	OFF
AI1	AI1 模拟量类型选择: V 为电压输入 (0~10V), I 为电流输入 (0~20mA)	V
AI2	AI2 模拟量类型选择: V 为电压输入 (0~10V), I 为电流输入 (0~20mA)	V
AO1	AO1 模拟量类型选择: V 为电压输出 (0~10V), I 为电流输出 (0~20mA)	V
AO2	AO2 模拟量类型选择: V 为电压输出 (0~10V), I 为电流输出 (0~20mA)	V
PE1	GND 接地选择: ON 为通过安规电容接大地, OFF 为不接	OFF
PE2	COM 接地选择: ON 为通过安规电容接大地, OFF 为不接	OFF
SW1	VCC 输出电压选择, 拨到 ON 输出+12V, 拨到 OFF 输出+5V	OFF
SW2	脉冲输入的內部上拉电阻选择, 拨到 OFF 时 A+、B+与 DC 之间断开, 拨到 ON 时 A+、B+与 DC 之间各接有 3kΩ 电阻。	OFF

◆ 模拟量输入端子使用说明

AI1、AI2 端子既可接受模拟电压输入, 也可接受模拟电流输入, 通过 IO 板上的跳线开关“AI1”、“AI2”进行切换, 接线方式及跳线开关配置如下图所示:

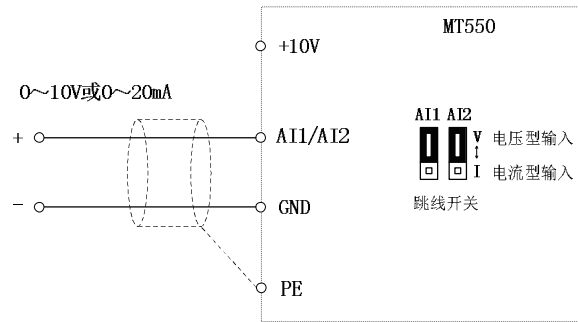


图 3-16 模拟量输入端子接线图

◆ 模拟量输出端子使用说明

AO1、AO2 端子支持电压型输出（0~10V）和电流型输出（0~20mA），通过 IO 板上的跳线开关“AO1”、“AO2”进行选择，接线方式如下图所示：

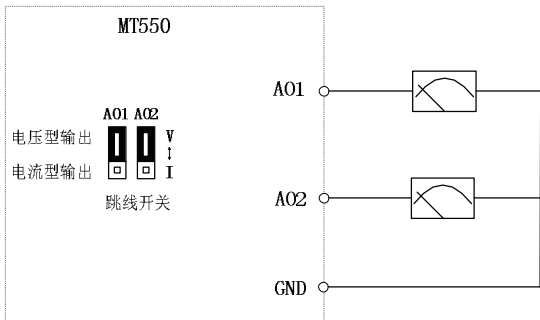


图 3-17 模拟量输出端子接线图

◆ 开关量输入端子使用说明

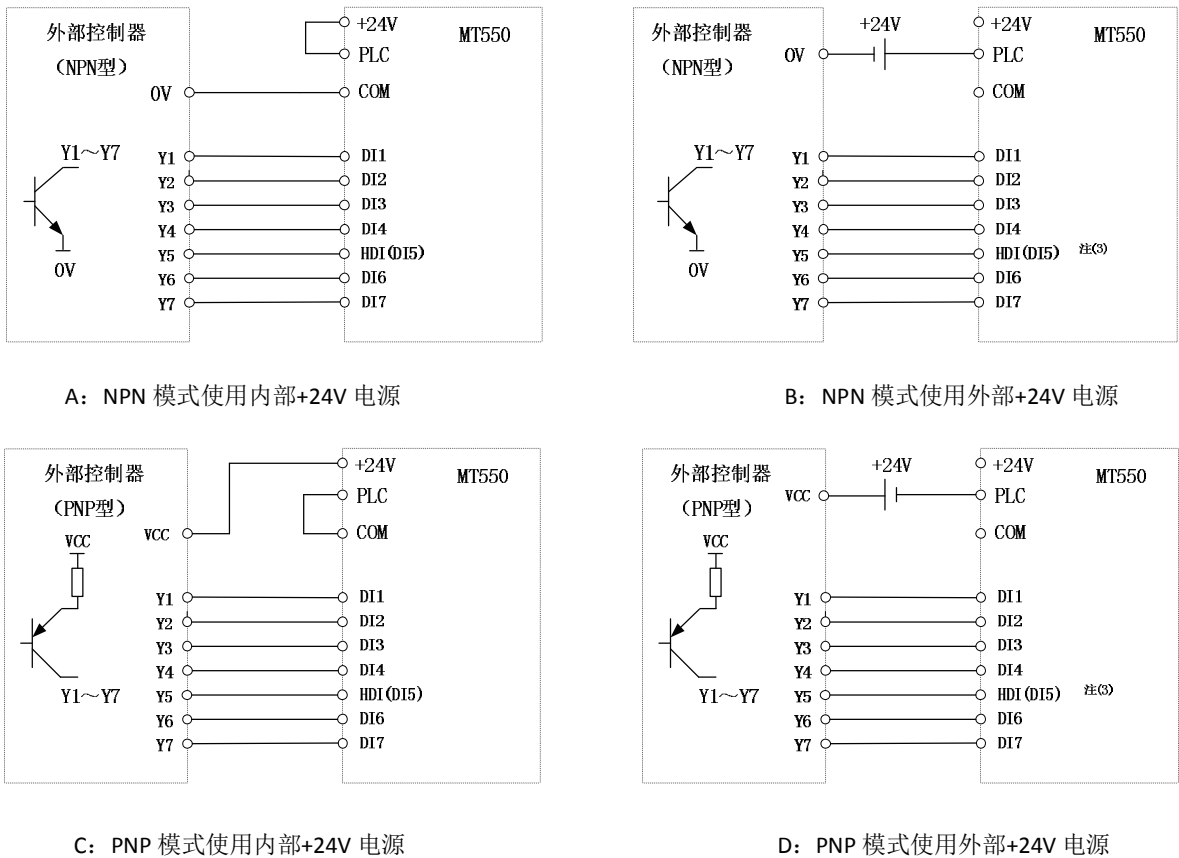


图 3-18 开关量输入端子接线图

注意：

- 1. 如果外部控制器输出为继电器触点，则可将其认为是 NPN 型或 PNP 型，上图中外部控制器的“0V”或“VCC”可认为是继电器的公共端。
- 2. 使用外部电源时，必须拆下+24V 和 PLC 之间的短接片，否则会损坏产品！
- 3. 使用外部电源时，用到 HDI 时需将外部电源的负极与 COM 连接，否则 HDI 无效！

◆ 位置指令脉冲输入端子使用说明

位置指令脉冲输入端子为 A+/A-， B+/B-，支持“脉冲+方向”以及“正交脉冲输入”两种形式，其典型接线图如下。

<1> 差分输入形式

脉冲量为差分输入形式时，接线示意图如下图所示。差分输入时请确保 “ $2.5V \leq (H \text{ 电平} - L \text{ 电平}) \leq 3.6V$ ”。

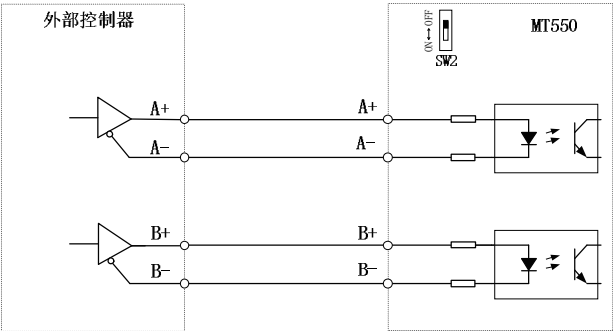


图 3-19 脉冲输入为差分形式的接线图

<2> 集电极开路输入形式

脉冲量为集电极开路输入时，接线示意图如下图所示。

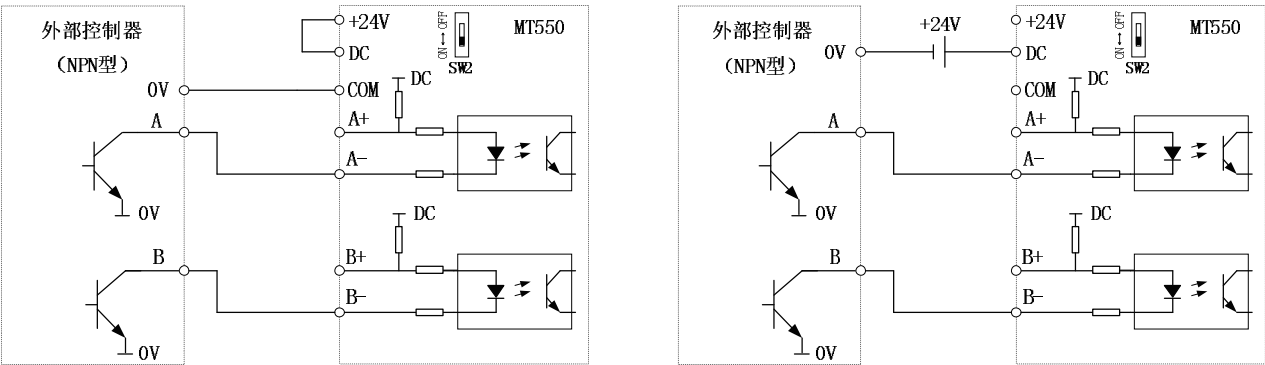
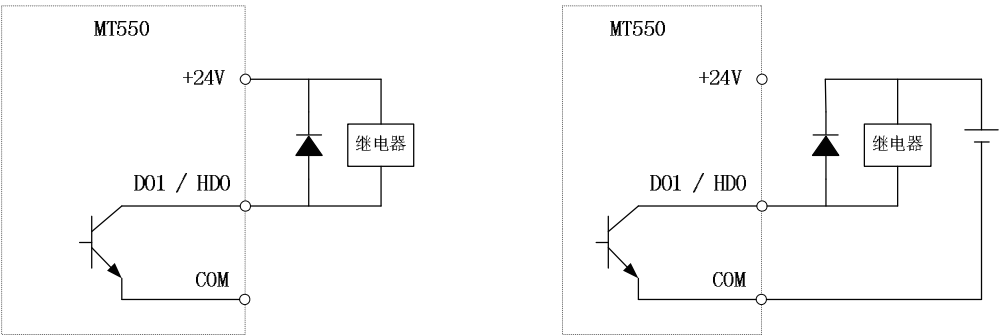


图 3-20 脉冲输入为集电极开路形式的接线图（左：使用变频器 24V 电源，右：使用外部 24V 电源）

◆ 开关量输出端子使用说明

多功能输出端子 DO1、HDO 可使用变频器内部的+24V 电源或外部电源供电。接线图如下：



A、使用内部电源

B、使用外部电源

图 3-21 开关量输出端子接线图

注意：

多功能端子输出是以集电极开路输出，输出允许的最大电流为 50mA。当使用内部电源时，若驱动的是感性负载，则应加装吸收回路，如 RC 吸收电路或续流二极管等，加续流二极管时务必确认好二极管的极性，否则会损坏产品；当使用外部电源时，请将外部电源的负极接入 COM 端子。

◆ 485 通信端子使用说明

一台上位机与一台变频器 485 通信时，接线方式如下图所示，通信线缆推荐使用带屏蔽层的双绞线。

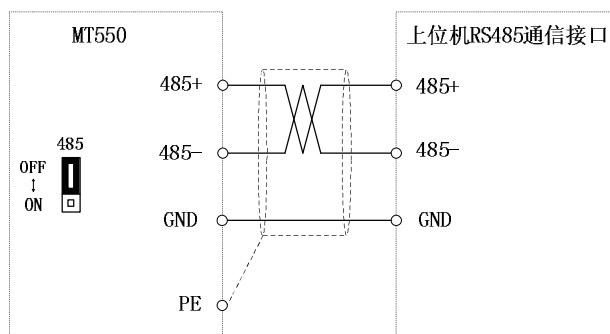


图 3-22 单台变频器 RS485 直接与上位机连接通信（不接终端电阻）

多个 485 节点通信时，推荐接线方式如下图所示。只在总线的两端跨接终端电阻，最多连接 128 个节点，每个节点支线的距离要小于 3 米。

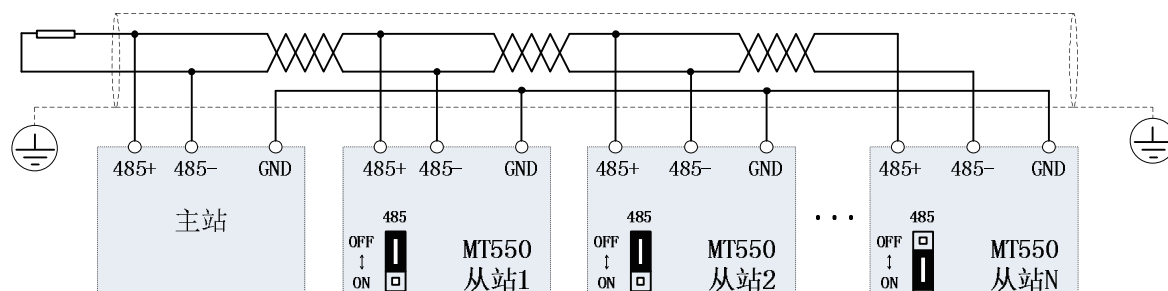


图 3-23 多台变频器 RS485 与上位机连接通信

3.5 EMC 问题及对策

变频器工作原理决定了其必定会产生电磁干扰，影响和干扰其他设备。同时，变频器通常工作在有很强的噪声的工业环境下，其内部弱电信号也容易受到干扰。为了变频器能够安全和无故障的运行，以及其他设备的正常有序工作，请按下述规则进行安装设备。

- 安装输入噪声滤波器，滤波器到变频器的输入电源端的配线应尽量短。
- 滤波器的外壳与安装柜体应大面积可靠连接，以减少噪声电流的回路阻抗。
- 变频器和电机之间的接线距离应尽量短，电机电缆采用4芯电缆，其中地线一端在变频器侧接地，另一端接电机外壳，电机电缆套入金属管中。
- 输入电源线和输出电机线应尽量远离。
- 容易受影响的设备和信号线，应尽量远离变频器安装。
- 关键的信号线应使用屏蔽电缆，建议屏蔽电缆层采用360度接地法接地，并套入金属管中。应尽量远离变频器的输入电源线和输出电机线，如果信号线电缆必须跨越输入电源线或输出电机线，二者之间应保持正交。
- 采用模拟量电压、电流信号进行远程频率设定时，请采用双股胶合屏蔽电缆，并将屏蔽层接在变频器的接地端子PE上，信号线电缆最长不超过50米。
- 控制回路端子T1A/T1B/T1C、T2A/T2B/T2C与其他控制回路端子的配线应分离走线。
- 严禁将屏蔽层与其他信号线及设备短接。
- 变频器连接感性负载设备时（电磁接触器、继电器、电磁阀等），请务必在该负载设备线圈上使用浪涌抑制器。
- 正确可靠的接地是变频器安全可靠的运行基础：
 - (1) 变频器会产生漏电流，载波频率越大，漏电流越大。变频器整机的漏电流大于3.5mA，漏电流的大小由使用条件决定，为保证安全，变频器和电机必须接地；
 - (2) 接地电阻应小于10欧姆。接地电缆的线径要求，参考同机型输入输出电缆的截面积的一半选取；
 - (3) 切勿与焊接机及其他动力设备共用接地线；
 - (4) 使用两台以上变频器的场合，请勿使接地线形成回路。



图 3-24 接地线接法示意图

- 变频器到电机线缆长度与载波频率保持适当的关系
- 当变频器与电机间电缆较长时，由于分布电容的影响，易产生电气谐振，从而产生较大电流使变频器过流保护。建议电机电缆长度超过 100 米时，安装交流输出电抗器。同时参考下表进行载波频率设定。

表 3-6 变频器输出电缆长度与载波频率对照表

变频器与电机间的电缆长度	20m 以下	50m 以下	100m 以下	100m 以上
载波频率（P22.00）	15kHz 以下	8kHz 以下	4kHz 以下	2kHz 以下

第四章 键盘操作与试运行

4.1 LED 键盘界面介绍

LED 键盘由 5 个数码管、七个指示灯、八个按键组成；可以用于设定参数、状态监控和运行控制，LED 键盘外形如图 4-1 所示：



图 4-1 数码键盘

按键及指示灯说明：

表 4-1 键盘各部分名称及功能

序号	图标	名称	功能
1		ESC:退出键	返回上一级菜单。
2		ENTER:确认键	- 进入下一级菜单。 - 参数生效并存入 EEPROM。
3		UP:向上键	- 光标所指示的数字加 1。 - 下一个功能码。 - 监视状态下用于切换左右屏
4		DOWN:向下键	- 光标所指示的数字减 1。 - 前一个功能码。
5		M.K:多功能键	出厂时为“正转点动”功能，可通过参数 21.02 更改其功能。
6		SHIFT:右移键	- 光标移位。 - 监视状态显示下一个监控量。 - 切换左右屏。
7		RUN:运行键	在命令源为键盘时，用于使变频器运行。
8		STOP:停止键	- 运行状态时，按此键可以停止运行（受参数 21.03 制约）。 - 故障状态时，按此键可以复位故障。
9		指示灯:Hz（赫兹）	指示数码管显示值的单位，三个指示灯全灭表示其它单位。

10		指示灯:A (安培)	
11		指示灯:V (伏特)	
12		指示灯:RUN	• 熄灭:表示停机状态。 • 常亮:表示正在运行。 • 闪烁:表示减速停止中。
13		指示灯:REV	• 当数码管正在显示 27.02 列出的变量之一时, 用于指示该变量的符号; • 其它情况下指示输出频率的符号。
14		指示灯:LO/RE	• 熄灭:命令源为键盘。 • 常亮:命令源为端子。 • 闪烁:命令源为通信。
15		指示灯:ALM	• 亮起时, 表示变频器有故障。

4.2 显示分层及菜单模式

MT550 数码键盘的显示分为四层, 从顶往下依次为: 监视状态、菜单模式选择状态、功能码选择状态、参数编辑/查看状态, 见图 4-2 所示。在菜单模式选择状态时, 按【UP】或【DOWN】按键可以选择菜单模式, 按【ENTER】进入选择的菜单模式, 下面对几种菜单模式进行说明:

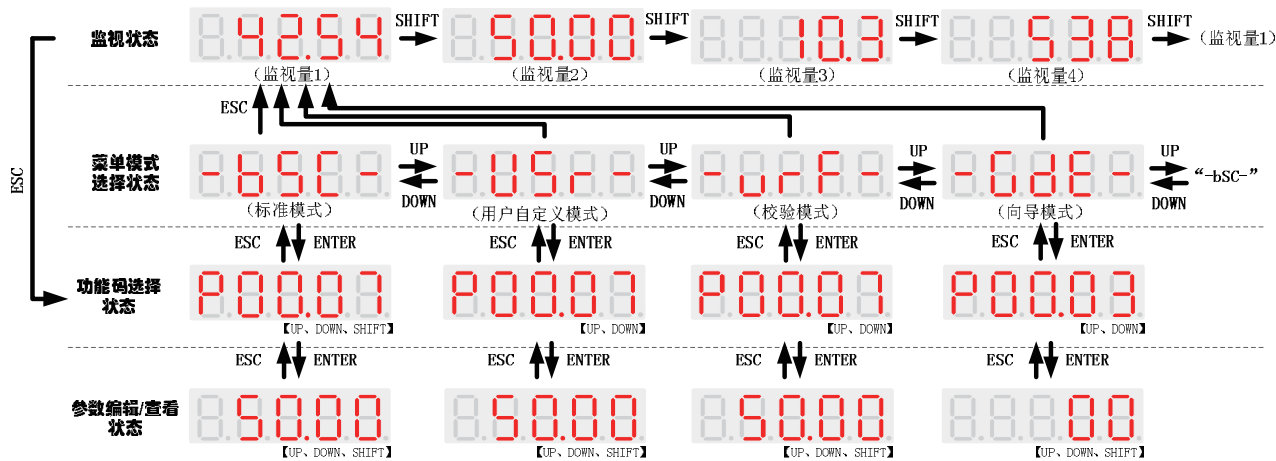


图 4-2 键盘操作示意图

- ◆ **标准模式 (-bSC-)**
若访问权限 (P00.01) 为标准, 则本手册提及的所有功能码均可访问。
若访问权限 (P00.01) 为终端用户 (处于用户密码锁定状态), 此时仅个别功能码可访问。
- ◆ **用户自定义模式 (-USr-)**
此菜单模式下, 仅显示 20 组定义的用户自选参数。
- ◆ **校验模式 (-vrF-)**
此菜单模式下, 仅显示与出厂值不同的参数。
- ◆ **向导模式 (-GdE-)**
当用户首次使用变频器时, 可引导用户完成简单的试运行。

4.3 数码管显示

◆ 十进制数据的显示

16 位数:

无符号数显示范围为 0 ~ 65535（不含小数点），有符号数显示范围为 -9999 ~ 32767（不含小数点），小于 -9999 的负数将显示为 -9999。

32 位数:

分左右屏显示，结合下图来说明：



Dot1 用于区分左右屏，点亮表示左屏（高 5 位），熄灭表示右屏（低 5 位）；显示左屏时，Dot5 用于指示符号位，点亮表示数值为负数，熄灭表示数值为正数。

32 位无符号数的显示范围为 0 ~ 4294967295（不含小数点），有符号数显示范围为 -2147483648 ~ 2147483647（不含小数点）。

◆ 二进制数据的显示

二进制数目前只支持 16 位数，分左右屏显示。

最左边的数码管用于区分左右屏：顶部位段点亮表示左屏，底部位段点亮表示右屏。

除去最左边的数码管，从右到左依次为 Bit0 ~ Bit15。上位段点亮表示 1，下位段点亮表示 0。



◆ 参数属性标识

可编辑参数最左侧数码管显示“P”；只读参数最左侧数码管显示“r”，如下图所示。



◆ 特定符号

在一些状态下，数码管会显示出特定的符号。特定符号的含义见下表所示：

表 4-2 数码管显示符号及含义

符号	含义
tUnE	• 电机参数自学习中
bUSY	• 正在处理参数读写请求
End	• 表示参数已更改完毕并存储至 EEPROM • 任务已完成
Er.XXX	• 故障代号，“XXX”为故障类型，详见第六章

4.4 试运行

请按照下面的流程，进行首次上电的试运行操作。

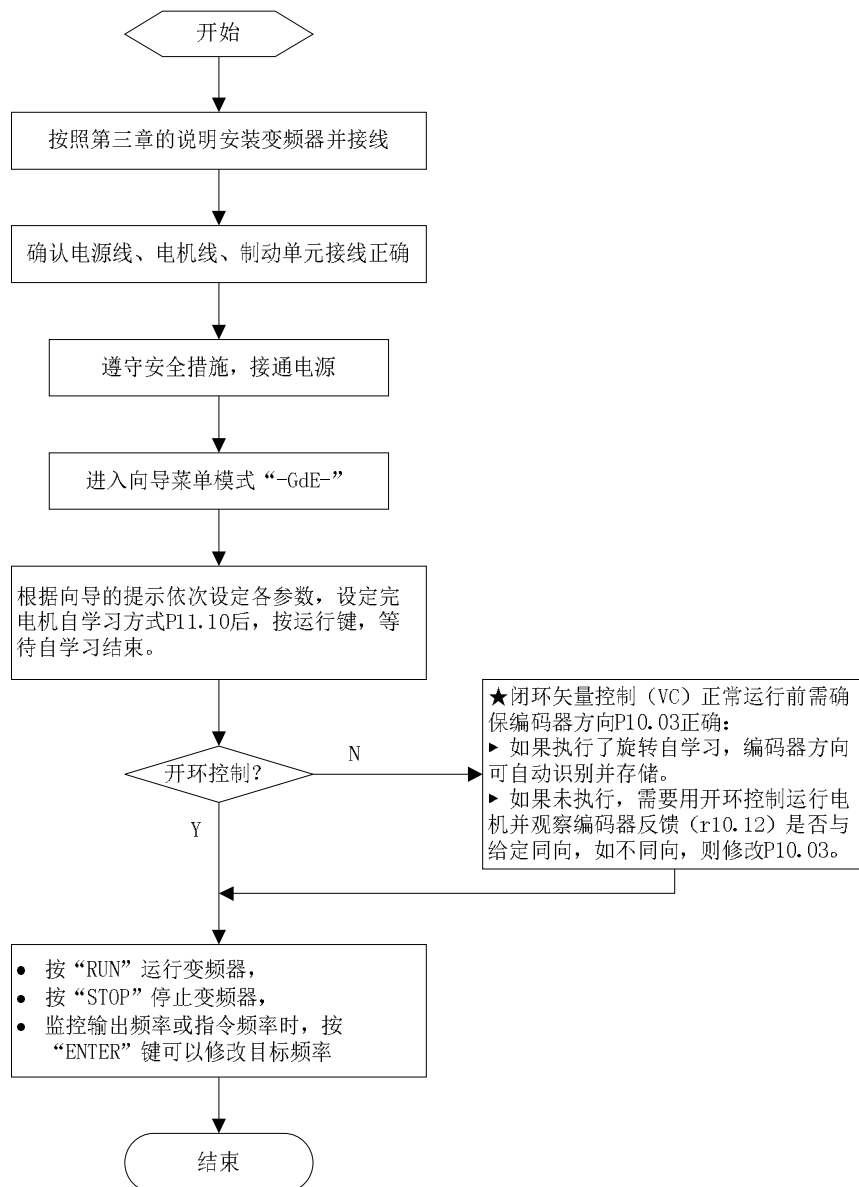


图 4-3 试运行流程图

第五章 参数与说明

MT550 参数分布一览表：

分类	参数组	页码
常用参数	00:基本功能	Page 31
	01:频率给定	Page 33
	02:启停控制	Page 37
	03:频率给定斜坡	Page 39
	04:模拟输入(AI)和脉冲输入(HDI)	Page 41
	05:模拟输出(AO)和脉冲输出(HDO)	Page 44
	06:数字输入(DI)	Page 45
	07:数字输出(DO)	Page 49
	08:输出设置	Page 51
电机控制	10:编码器参数	Page 52
	11:电机 1 参数	Page 53
	12:电机 1 VF 控制参数	Page 54
	13:电机 1 矢量控制参数	Page 56
	14:转矩控制	Page 57
	15:位置控制	Page 58
	16:节能控制	Page 61
显示及保护	20:用户自定义参数	Page 62
	21:键盘及显示	Page 63
	22:驱动器配置	Page 65
	23:驱动器保护	Page 67
	24:电机保护	Page 70
	25:故障跟踪	Page 72
	26:故障记录	Page 73
	27:状态监控	Page 74
通信	30:Modbus 通信	Page 76
应用	40:过程 PID	Page 78
	41:休眠功能	Page 81
	42:简易 PLC	Page 82
	43:延时单元	Page 84
	44:比较器与逻辑单元	Page 86
	45:多功能计数器	Page 89
第二电机	60:电机 2 基本参数	Page 91
	61:电机 2 参数	Page 91
	62:电机 2 VF 控制参数	Page 91
	63:电机 2 矢量控制参数	Page 91

术语说明：

参数也称**功能码**；**操作面板**也称**键盘**。

由于使用习惯的原因，本手册的不同位置可能使用了不同词语，但均指同一内容。

符号说明：

“☆”表示该参数的设定值在变频器处于停机、运行状态中，均可更改。

“★”表示该参数的设定值在变频器处于运行状态时，不可更改。

“●”表示该参数的数值是实际检测记录值，不能更改。

数据类型说明：

十六进制型参数为了方便描述各位段，使用了“个位、十位、百位、千位”等描述语，这里的“个位”即 16 进制的 bit0~bit3，“十位”即 16 进制的 bit4~bit7，依次类推。通信读写这类寄存器时应注意。

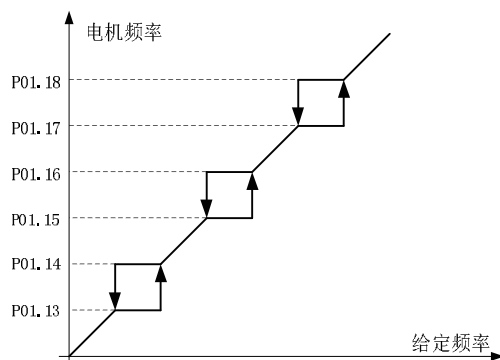
功能码	名称	描述	出厂值	属性
00 组 基本功能				
P00.00	用户密码	0 ~ 65535 ➤ 无用户密码状态（上电后 P00.01=1）下： 连续输入两次相同的非零值可以设定一个用户密码并进入锁定状态。 ➤ 密码锁定状态下： 输入密码可以进入解锁状态。 ➤ 解锁状态下： 输入原密码则进入锁定状态；连续输入两次相同值则更改密码（如果连续两次输入 0 则清除密码）。	0	☆
P00.01	访问权限	0：终端用户 操作面板只能访问部分参数。用户密码处于锁定状态时，访问权限为终端用户。 1：标准 键盘可访问本手册描述的所有功能码。	1	●
P00.02	参数备份	0：无动作 11：将当前所有参数另存一份到 EEPROM 备份区 12：从 EEPROM 备份区恢复所有参数 （需重新上电以生效）	0	★
P00.03	参数初始化	0：无动作 11：恢复出厂设定（不含电机参数） 12：恢复出厂设定（所有非厂家参数） 13：清除故障记录	0	★
P00.04	控制模式	0：VF VF 控制，适用于一般调速场合。 1：SVC 无编码器开环矢量控制。反馈速度采用内部估算值，支持力矩控制。 2：VC 带编码器的闭环矢量控制，用于高精度的速度控制或转矩控制场合。变频器必须选配与编码器相匹配的 PG 卡，关于 PG 卡的相关参数请翻阅第 10 组。	0	★
P00.05	运行模式	0：速度运行模式 1：力矩运行模式 ➤ 若使用了 DI 功能“19:速度/转矩切换”、“20:转矩控制禁止”，实际生效的运行模式还与相应的 DI 状态有关。	0	★
P00.06	命令源选择	0：键盘 1：端子 2：通信 ➤ 命令源包括：运行、停机、正转、反转、点动、立即直流制动等。 ➤ 若使用了 DI 功能“12:命令源切换至键盘”、“13:端子/通信之间切换命令源”，实际生效的命令源还与相应的 DI 状态有关。	0	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P00.07	数字预置频率	00.00Hz~最大频率 (设定 P21.17=1 可将其单位更改为 1Rpm)	50.00Hz	☆
P00.08	运行方向	0: 正向 1: 反向 ➤ 仅用于键盘控制时更改运行反向(给定频率符号取反)。若在键盘/端子/通信控制命令下,不想通过频率取负号而实现反向运行,则在停机状态下更改 P22.13 值(参考 P22.13 的说明)。	0	☆
P00.09	禁止反转	0: 允许反转 1: 禁止反转	0	★
P00.10	电机选择	0: 电机 1 1: 电机 2 ➤ 如果使用了 DI 功能“16:电机 1 和 2 切换”,实际激活的电机还与相应的 DI 状态有关。	0	★
P00.11	行业应用宏选择	0: 标准机 1: 保留	0	★
r00.18	驱动程序软件版本	-	-	●
r00.19	应用程序软件版本	-	-	●
r00.21	产品序列号 1	-	-	●
r00.22	产品序列号 2	-	-	●

功能码	名称	描述	出厂值	属性
01 组 频率给定				
P01.00	主频率源选择	0: 数字设定 1: AI1 2: AI2 3: AI3 (扩展卡) 4: AI4 (扩展卡) 5: HDI 6: 多段 7: 通信 8: 过程PID 9: 内置PLC 提示: DI 端子第 26~32 号功能的优先级高于此功能码的设定。	0	★
P01.01	辅频率源选择	参数设置范围及含义同 P01.00。 提示: DI 端子第 33 号功能的优先级高于此功能码的设定。	0	★
P01.02	辅频率源基准	0: 相对于最大频率 1: 相对于主频率	0	★
P01.03	辅频率增益	0.0 ~ 300.0%	100.0%	☆
P01.04	频率源选择	0: 主频率给定 1: 辅频率给定 2: 主辅运算结果 3: 主、辅切换 * 4: 主、运算结果切换 * 5: 辅、运算结果切换 * (*) DI 端子第 25 号功能对应的端子有效时, 频率源使用后者。	0	★
P01.05	主辅运算公式	0: 主+辅 1: 主-辅 2: 二者最大值 3: 二者最小值 4: 主×辅	0	★
P01.06	最大频率	10.00~600.00Hz	50.00Hz	★
P01.07	上限频率选择	0: 数字设定 (P01.08) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 (扩展卡) 4: AI4 (扩展卡) 5: HDI 6: 保留 7: 通信	0	★
P01.08	上限频率数字设定	下限频率 (P01.09) ~ 最大频率 (P01.06)	50.00Hz	☆
P01.09	下限频率	0.00Hz ~ 上限频率	0.00Hz	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P01.10	给定频率低于下限频率时的处理方式	0: 以下限频率运行 1: 延时 P01.11 后停机 2: 零速运行	0	★
P01.11	低于下限频率停机延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	★
P01.12	危险速度回避开关	个位/十位/百位: 危险速度 1/2/3 使能位 0: 不回避; 1: 回避	000	☆
P01.13	危险速度 1 下限	0.00Hz~危险速度 1 上限 (P01.14)	0.00Hz	☆
P01.14	危险速度 1 上限	危险速度 1 下限 (P01.13)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.15	危险速度 2 下限	0.00Hz~危险速度 2 上限 (P01.16)	0.00Hz	☆
P01.16	危险速度 2 上限	危险速度 2 下限 (P01.15)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.17	危险速度 3 下限	0.00Hz~危险速度 3 上限 (P01.18)	0.00Hz	☆
P01.18	危险速度 3 上限	危险速度 3 下限 (P01.17)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆

危险速度（频率）功能可应用于需要避开某些电机的速度和速度范围，例如，由于机械共振问题。在危险速度回避开关 (P01.12) 使能情况下，回避功能才会启用，危险速度在正转和反转两个方向均会回避。



P01.19	多段速方式	个位: 第 0 段指令源 0: 多段速第 0 段给定 (P01.21) 1: 预置频率给定 (P00.07) 2: Ai1 3: Ai2 4: AI3 (扩展卡) 5: AI4 (扩展卡) 6: HDI 脉冲频率给定 7: 通信给定 8: PID 给定 十位: 多段速组合方式 0: 组合法 1: 优先法	00	★
--------	-------	--	----	---

K1~K4 分别代表 DI 的多段速端子 1~4 状态，0 代表无效，1 代表有效，M 表示当前输出第几段速。多段速两种组合方式的使用说明：

0: 组合法

$$M = K1 + (K2*2) + (K3*4) + (K4*8)$$

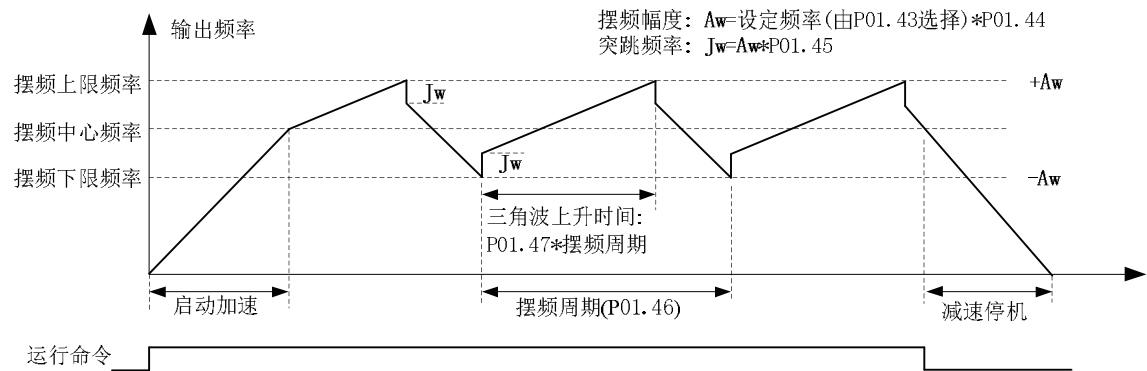
举例: K0=1, K1=0, K2=1, K3=0, 则 M=5, 当前输出第 5 段速。

1: 优先法

功能码	名称	描述	出厂值	属性
该方式下，多段速输出为 0~4 段速，优先级 K4>K3>K2>K1。 举例：K4=1，则 M=4； K4=0, K3=1，则 M=3； K4=0, K3=0, K2=1，则 M=2； K4=0, K3=0, K2=0, K1=1，则 M=1； K1~K4 全为 0，则 M=0。				
P01.20	多段速方向设定	Bit0~Bit15 对应多段速 0~15 预置频率的方向。 (P01.21~P01.36) 0: 正方向； 1: 负方向	0	☆
P01.21	多段速 0/内置 PLC1	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.22	多段速 1/内置 PLC2	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.23	多段速 2/内置 PLC3	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.24	多段速 3/内置 PLC4	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.25	多段速 4/内置 PLC5	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.26	多段速 5/内置 PLC6	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.27	多段速 6/内置 PLC7	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.28	多段速 7/内置 PLC8	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.29	多段速 8/内置 PLC9	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.30	多段速 9/内置 PLC10	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.31	多段速 10/内置 PLC11	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.32	多段速 11/内置 PLC12	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.33	多段速 12/内置 PLC13	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.34	多段速 13/内置 PLC14	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.35	多段速 14/内置 PLC15	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.36	多段速 15/内置 PLC16	下限频率 (P01.09)~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P01.37	点动频率	0.00Hz~最大频率 (P01.06)	5.00Hz	☆
P01.38	运行时是否响应点动命令	0: 不响应 1: 响应	0	★
P01.39	UP/DOWN 速率	0.00(自动速率)~600.00Hz/s	1.00Hz/s	☆
P01.40	UP/DOWN 控制	个位： UP/DOWN 清零选择 0: 非运行状态清零 1: UP/DOWN 命令无效时清零 2: 不清零（由掉电记忆位决定） 十位： UP/DOWN 记忆选择 0: 掉电不记忆 1: 掉电记忆 UP/DOWN 偏移量 百位： UP/DOWN 过零选择 0: 禁止 1: 使能 千位： UP/DOWN 作用方式 0: 叠加作用	000	★

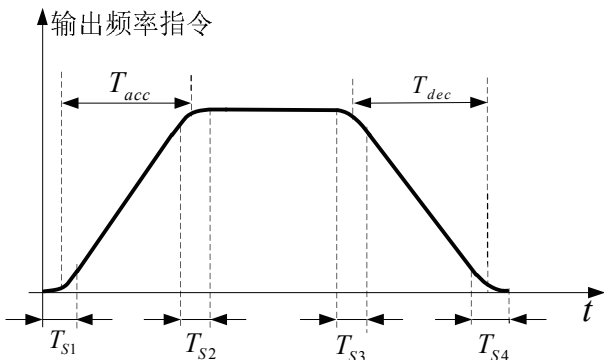
功能码	名称	描述	出厂值	属性
		1: 增益作用		
P01.41	下垂控制增益	0.00~1.00 频率掉落量: 最大频率*P01.41*当前负载/额定负载。	0.00	☆
P01.42	下垂控制滤波时间	0.000s~10.000s	0.050s	☆
P01.43	摆频设定方式	0: 相对于中心频率 1: 相对于最大频率	0	☆
P01.44	摆频幅度	0.0%~100.0% P01.43 = 0: 摆频幅度 $A_w = P01.44 * \text{中心频率}$ P01.43 = 1: 摆频幅度 $A_w = P01.44 * \text{最大频率}$	0.0%	☆
P01.45	突跳频率幅度	0.0%~50.0%	0.0%	☆
P01.46	摆频周期	0.1s~3000.0s	10.0s	☆
P01.47	三角波上升时间系数	0.1%~100.0%	50.0%	☆

摆频功能适用于纺织、化纤等行业，以及需要横动、卷绕功能的场合。摆频功能是指变频器输出频率，以设定频率为中心进行上下摆动，运行频率在时间轴的轨迹如下图所示。P01.44=0 或 P01.46=0 时，摆频不起作用。



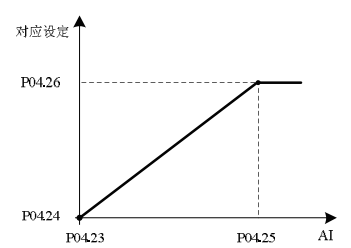
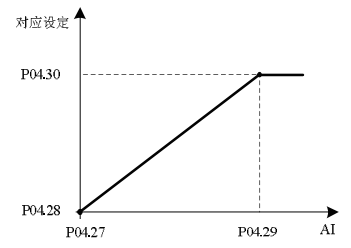
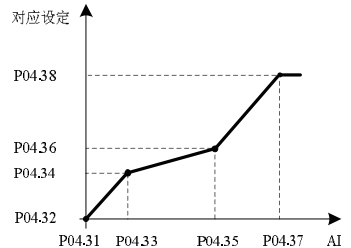
功能码	名称	描述	出厂值	属性
02 组 启停控制				
P02.00	启动方式	0: 直接启动 变频器从启动频率 P02.01 开始运行, 经过启动频率保持时间 P02.02 后, 按加减速曲线运行到给定频率。 1: 转速追踪启动 变频器先对旋转中的电机进行转速搜索, 然后从识别到的转速加减速到给定频率。相关参数: P02.16~P02.19。	0	★
P02.01	启动频率	0.00Hz~10.00Hz	0.00Hz	★
P02.02	启动频率保持时间	0.000s~10.000s	0.000s	★
P02.03	快速励磁使能	0: 不使能; 1: 使能 设为 1 后可自动计算预励磁电流 P02.04 和预励磁时间 P02.05, 计算完后此参数自动恢复为 0。	0	★
P02.04	预励磁电流	0%~200%电机额定电流	机型决定	★
P02.05	预励磁时间	0.00s~10.00s 预励磁用于使异步电机建立磁场, 以增加启动转矩。	机型决定	★
P02.06	启动直流制动电流	0~200%电机额定电流 (最大不超过变频器额定电流)	100%	☆
P02.07	启动直流制动时间	0.000s~30.000s 设为 0s 时无启动直流制动。	0.000s	★
P02.08	停车方式	0: 减速停车 沿减速斜坡减到零速, 然后切断输出。可使用停车直流制动、过励磁制动、停车延时等功能。 1: 自由停车 变频器收到停车命令后, 立即切断输出。电机自由旋转至停止。	0	☆
P02.09	停车直流制动起始频率	0.00Hz~50.00Hz	1.00Hz	★
P02.10	停车直流制动电流	0~200%电机额定电流 (最大不超过变频器额定电流)	100%	☆
P02.11	停车直流制动时间	0.000s~30.000s	0.000s	★
P02.12	过励磁制动系数	1.00~1.50 过励磁制动通过增加电机励磁, 将一部分动能转化为电机发热, 加快减速过程。取 1.00 时此功能无效; 取值越大效果越明显, 但是输出电流也越大。	1.00	★
P02.13	停车延时频率	0.00Hz~20.00Hz	0.50Hz	★
P02.14	停车延时时间	0.000s~60.000s 0.000s: 无停车延时功能 大于零: 有停车延时功能。减速停车过程中当输出频率降低到停车延时频率 P02.13 以下时, 变频器等待停车延时时间 P02.14 之后才封锁脉冲输出。在停车延时时间内如果来了运行命令, 变频器可以快速重启。在频繁使用点动的应用场合, 非常有用。	0.000s	★
P02.15	自由停止后的最小封锁时间	0.010s~30.000s	机型决定	★
P02.16	转速追踪方式	个位: 追踪方式 0: 从最大频率开始 1: 从停机频率开始	00	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性
		2: 从电网频率开始 十位: 方向选择 0: 只在指令频率方向搜索 1: 指令频率方向搜不到后从另一个方向搜索		
P02.17	转速追踪减速时间	0.1s~20.0s	2.0s	★
P02.18	转速追踪电流	10%~150%变频器额定电流	40%	★
P02.19	转速追踪补偿系数	0.00~10.00	1.00	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性
03 组 频率给定斜坡				
P03.00	加减速曲线类型	0: 直线 1: S 曲线方式 A 2: S 曲线方式 B	0	★
加减速曲线也称“斜坡频率发生器（RFG）”，用于对频率指令进行平滑处理。MT550 支持以下几种加减速曲线： 0: 直线加减速 输出按照恒定的加速度或减速度变化。加速时间指变频器从零加速到基准频率（由 P03.15 选择）的时间；减速时间指从基准频率减速到零所需的时间。 1: S 曲线方式 A 这种加减速曲线的加速度“a”以斜坡方式变化，启停比较平缓。加减速过程如下图所示，T_{acc} 和 T_{dec} 为设定的加减速时间。 这种加减速曲线的等效加减速时间为： 加速时间 = $T_{acc} + (T_{s1} + T_{s2})/2$ 减速时间 = $T_{dec} + (T_{s3} + T_{s4})/2$  2: S 曲线方式 B 这种 S 曲线的时间定义同方式 A，不同的是：在加减速过程中，如果目标频率突然靠近或者加减速时间发生改变，则 S 曲线重新规划；另外，在目标频率发生变化时这种 S 曲线可以尽可能地避免“过冲”现象。				
P03.01	加速时间 1	取值范围由 P03.16 决定。 P03.16 = 2 时， 0.00~600.00s； P03.16 = 1 时， 0.0s~6000.0s； P03.16 = 0 时， 0s~60000s	机型决定	☆
P03.02	减速时间 1	取值范围由 P03.16 决定。 03.16 = 2 时， 0.00~600.00s； 03.16 = 1 时， 0.0s~6000.0s； 03.16 = 0 时， 0s~60000s	机型决定	☆
P03.03	加速时间 2	设定范围同 P03.01	机型决定	☆
P03.04	减速时间 2	设定范围同 P03.02	机型决定	☆
P03.05	加速时间 3	设定范围同 P03.01	机型决定	☆
P03.06	减速时间 3	设定范围同 P03.02	机型决定	☆
P03.07	加速时间 4	设定范围同 P03.01	机型决定	☆
P03.08	减速时间 4	设定范围同 P03.02	机型决定	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性															
MT550 提供四组加减速时间，可由 DI 端子、输出频率大小、PLC 运行段数等不同的方式选择实际使用的加减速时间，几种方式不能同时有效。出厂默认为使用加减速时间 1。 DI 端子选择加减速时间的映射表如下： <table><tr><th>加减速时间端子 2</th><th>加减速时间端子 1</th><th>对应的加减速时间</th></tr><tr><td>OFF</td><td>OFF</td><td>加减速时间 1（P03. 01, P03. 02）</td></tr><tr><td>OFF</td><td>ON</td><td>加减速时间 2（P03. 03, P03. 04）</td></tr><tr><td>ON</td><td>OFF</td><td>加减速时间 3（P03. 05, P03. 06）</td></tr><tr><td>ON</td><td>ON</td><td>加减速时间 4（P03. 07, P03. 08）</td></tr></table> 根据输出频率选择加减速时间的示意图如下： 其它选择加减速时间的方式见相关参数的说明。					加减速时间端子 2	加减速时间端子 1	对应的加减速时间	OFF	OFF	加减速时间 1（P03. 01, P03. 02）	OFF	ON	加减速时间 2（P03. 03, P03. 04）	ON	OFF	加减速时间 3（P03. 05, P03. 06）	ON	ON	加减速时间 4（P03. 07, P03. 08）
加减速时间端子 2	加减速时间端子 1	对应的加减速时间																	
OFF	OFF	加减速时间 1（P03. 01, P03. 02）																	
OFF	ON	加减速时间 2（P03. 03, P03. 04）																	
ON	OFF	加减速时间 3（P03. 05, P03. 06）																	
ON	ON	加减速时间 4（P03. 07, P03. 08）																	
P03. 09	点动加速时间	点动时的加速时间，设定范围同 P03. 01	6. 00s	☆															
P03. 10	点动减速时间	点动时的减速时间，设定范围同 P03. 02	10. 00s	☆															
P03. 11	加速开始的 S 时间	取值范围由 P03. 16 决定。 P03. 16 = 2 时， 0. 01~30. 00s； P03. 16 = 1 时， 0. 1s~300. 0s； P03. 16 = 0 时， 1s~3000s	0. 50s	☆															
P03. 12	加速结束的 S 时间	设定范围同 P03. 11	0. 50s	☆															
P03. 13	减速开始的 S 时间	设定范围同 P03. 11	0. 50s	☆															
P03. 14	减速结束的 S 时间	设定范围同 P03. 11	0. 50s	☆															
P03. 15	加减速时间基准	0：最大频率 1：电机额定频率	0	★															
P03. 16	加减速时间单位	0：1s 1：0. 1s 2：0. 01s	2	★															
P03. 17	紧急停车时的减速时间	取值范围由 P03. 16 决定。	5. 00s	☆															
P03. 18	加速时间切换频率 1	0. 00Hz~最大频率(P01. 06)	0. 00Hz	☆															
P03. 19	减速时间切换频率 1	0. 00Hz~最大频率(P01. 06)	0. 00Hz	☆															
P03. 20	正反转死区时间	速度给定在正反转切换时插入的零速等待时间， 0. 00s~30. 00s	0. 00s	★															

功能码	名称	描述	出厂值	属性
04 组 模拟量和脉冲输入				
P04.00	HDI 输入最小频率	0.00kHz~50.00kHz		☆
P04.01	HDI 输入最大频率	0.00kHz~50.00kHz		☆
P04.02	HDI 最小频率对应的换算值	-100.0%~100.0%		☆
P04.03	HDI 最大频率对应的换算值	-100.0%~100.0%		☆
P04.04	HDI 检测频率滤波时间	0.000s~10.000s		☆
r04.05	HDI 输入频率	0.00kHz~50.00kHz 用于查看 HDI 输入脉冲的频率。	-	●
r04.06	HDI 换算值	-100.0%~100.0% 用于查看 HDI 映射曲线的输出。	-	●
P04.07	AI1 映射曲线选择	个位： 映射曲线选择 0：曲线 A 1：曲线 B 2：曲线 C 3：曲线 D 十位： 输入信号低于最小输入时的处理方式 0：等于最小输入 1：等于 0.0%	00	★
P04.08	AI1 滤波时间	0.000s~10.000s	0.100s	☆
r04.09	AI1 实际值	0.00V~10.00V 用于查看 AI1 的端口电压。当 AI1 为电流型（0~20mA）输入时，该值乘以 2 即为 AI1 端口的输入电流（mA）。	-	●
r04.10	AI1 换算值	-100.0%~100.0%， 用于查看 AI1 经映射曲线后的输出。	-	●
P04.11	AI2 映射曲线选择	个位： 映射曲线选择 0：曲线 A 1：曲线 B 2：曲线 C 3：曲线 D 十位： 输入信号低于最小输入时的处理方式 0：等于最小输入 1：等于 0.0%	01	★
P04.12	AI2 滤波时间	0.000s~10.000s	0.100s	☆
r04.13	AI2 实际值	0.00V~10.00V 用于查看 AI2 的端口电压。当 AI2 为电流型（0~20mA）输入时，该值乘以 2 即为 AI2 端口的输入电流（mA）。	-	●
r04.14	AI2 换算值	-100.0%~100.0% 用于查看 AI2 经映射曲线后的输出。	-	●
P04.15	AI3 （扩展卡）映射曲线选择	个位： 映射曲线选择 0：曲线 A 1：曲线 B 2：曲线 C	02	★

功能码	名称	描述		出厂值	属性
		3: 曲线 D 十位 : 输入信号低于最小输入时的处理方式 0: 等于最小输入 1: 等于 0.0%			
P04.16	AI3 (扩展卡) 滤波时间	0.000s~10.000s		0.100s	☆
r04.17	AI3 (扩展卡) 实际值	0.00V~10.00V		—	●
r04.18	AI3 (扩展卡) 换算值	-100.0%~100.0%		—	●
P04.19	AI4 (扩展卡) 映射曲线选择	个位 : 映射曲线选择 0: 曲线 A 1: 曲线 B 2: 曲线 C 3: 曲线 D 十位 : 输入信号低于最小输入时的处理方式 0: 等于最小输入 1: 等于 0.0%		03	★
P04.20	AI4 (扩展卡) 滤波时间	0.000s~10.000s		0.100s	☆
r04.21	AI4 (扩展卡) 实际值	0.00V~10.00V		—	●
r04.22	AI4 (扩展卡) 换算值	-100.0%~100.0%		—	●
P04.23	曲线 A 的横坐标 1	0.00V~P04.25	 注: 输入小于 P04.23 时, 输出由映射曲线选择的十位决定。	0.00V	☆
P04.24	曲线 A 的纵坐标 1	-100.0%~100.0%		0.0%	☆
P04.25	曲线 A 的横坐标 2	P04.23~10.00V		10.00V	☆
P04.26	曲线 A 的纵坐标 2	-100.0%~100.0%		100.0%	☆
P04.27	曲线 B 的横坐标 1	0.00V~P04.29	 注: 输入小于 P04.27 时, 输出由映射曲线选择的十位决定。	0.00V	☆
P04.28	曲线 B 的纵坐标 1	-100.0%~100.0%		0.0%	☆
P04.29	曲线 B 的横坐标 2	P04.27~10.00V		10.00V	☆
P04.30	曲线 B 的纵坐标 2	-100.0%~100.0%		100.0%	☆
P04.31	曲线 C 的横坐标 1	0.00V~P04.33		0.00V	☆
P04.32	曲线 C 的纵坐标 1	-100.0%~100.0%		0.0%	☆
P04.33	曲线 C 的横坐标 2	P04.31~P04.35		3.00V	☆
P04.34	曲线 C 的纵坐标 2	-100.0%~100.0%		30.0%	☆
P04.35	曲线 C 的横坐标 3	P04.33~P04.37		6.00V	☆
P04.36	曲线 C 的纵坐标 3	-100.0%~100.0%		60.0%	☆
P04.37	曲线 C 的横坐标 4	P04.35~10.00V		10.00V	☆

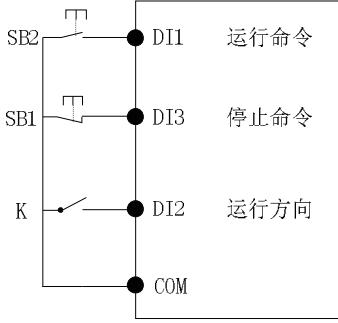
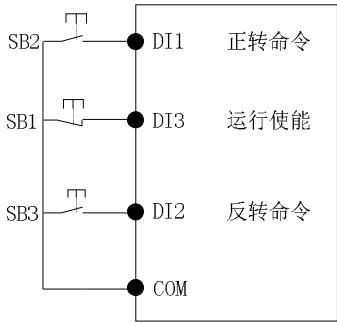
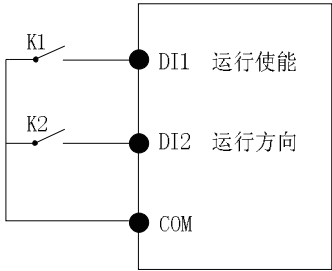
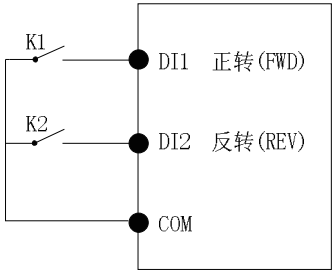
功能码	名称	描述		出厂值	属性
P04.38	曲线 C 的纵坐标 4	-100.0%~100.0%	注：输入小于 P04.31 时，输出由映射曲线选择的十位决定。	100.0%	☆
P04.39	曲线 D 的横坐标 1	0.00V~P04.41		0.00V	☆
P04.40	曲线 D 的纵坐标 1	-100.0%~100.0%		0.0%	☆
P04.41	曲线 D 的横坐标 2	P04.39~P04.43		3.00V	☆
P04.42	曲线 D 的纵坐标 2	-100.0%~100.0%		30.0%	☆
P04.43	曲线 D 的横坐标 3	P04.41~P04.45		6.00V	☆
P04.44	曲线 D 的纵坐标 3	-100.0%~100.0%		60.0%	☆
P04.45	曲线 D 的横坐标 4	P04.43~10.00V		10.00V	☆
P04.46	曲线 D 的纵坐标 4	-100.0%~100.0%	注：输入小于 P04.39 时，输出由映射曲线选择的十位决定。	100.0%	☆
说明： HDI、AI1~AI4 映射曲线的量程： • 用于频率给定时，100%对应于最大频率 P01.06。 • 用于转矩给定时，100%对应于最大转矩 P14.02。 • 用于其它用途时，见相关功能的描述。					
P04.49	位置指令脉冲形式	个位： 信号形式 0: AB 正交脉冲 1: A 为脉冲, B 为方向 十位： 方向取反 0: 方向不取反 1: 方向取反		00	★
r04.50	位置指令脉冲监控	32 位数，监控 I/O 板上 AB 输入的脉冲数。 0 ~ 4294967295		-	●

功能码	名称	描述	出厂值	属性
05 组 模拟量和脉冲输出				
r05.00	HD0 实际输出频率	0.00kHz~50.00kHz	-	●
P05.01	HD0 选择	0: 普通 D02 (P07.02 功能设定) 1: 脉冲输出 (HD0)	0	☆
P05.02	脉冲输出信号源选择 (HD0)	0: 运行频率 (0~最大频率) 1: 设定频率 (0~最大频率) 2: 输出电流 (0~2 倍变频器额定电流) 3: 输出转矩 (0~3 倍电机额定转矩) 4: 设定转矩 (0~3 倍电机额定转矩) 5: 输出电压 (0~2 倍电机额定电压) 6: 母线电压 (0~2 倍驱动器标准母线电压) 7: 输出功率 (0~2 倍电机额定功率) 8: 编码器转速 (0~最大频率对应的转速) 9: AI1 (0.00~10.00V) 10: AI2 (0.00~10.00V) 11: AI3 (0.00~10.00V) 12: AI4 (0.00~10.00V)	0	☆
P05.03	HD0 最小输出频率	0.00kHz~50.00kHz 输出信号源等于 0 时, HD0 端子输出脉冲的频率	1.00kHz	☆
P05.04	HD0 最大输出频率	0.00kHz~50.00kHz 输出信号源等于最大值时, HD0 端子输出脉冲的频率	30.00kHz	☆
r05.05	A01 实际输出值	0.0%~100.0%	-	●
P05.06	A01 输出信号选择	同 P05.02	0	☆
P05.07	A01 偏置	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
P05.08	A01 增益	-10.00~10.00	1.00	☆
可通过 P05.07 和 P05.08 来校正 A01 的输出误差, 或改变信号源与实际输出的映射关系。计算公式为: $AO.c = P05.07 + P05.08 \times AO.p$ AO.c: A01 的实际输出; AO.p: A01 校正前的值; AO.c、AO.p、P05.07 的 100.0%对应于 10V 或 20mA。				
r05.09	A02 实际输出值	0.0%~100.0%	-	●
P05.10	A02 输出信号选择	同 P05.02	0	☆
P05.11	A02 偏置	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
P05.12	A02 增益	-10.00~10.00	1.00	☆
可通过 P05.11 和 P05.12 来校正 A02 的输出误差, 或改变信号源与实际输出的映射关系。计算公式为: $AO.c = P05.11 + P05.12 \times AO.p$ AO.c: A02 的实际输出; AO.p: A02 校正前的值; AO.c、AO.p、P05.11 的 100.0%对应于 10V 或 20mA。				

功能码	名称	描述	出厂值	属性
06 组 数字输入(DI)				
r06.00	DI 端口状态	Bit0~Bit8 对应 DI1~DI9 Bit12~Bit15 对应 VDI1~VDI4	-	●
P06.01	DI1 功能选择	0: 无功能 1: 运行 2: 反向运行/正反切换 3: 三线制控制 4: 正转点动 5: 反转点动 6: 端子 UP 7: 端子 DOWN 8: UP/DOWN 偏移量清零 9: 自由停车 10:故障复位 11:反转禁止 12:命令源切换至键盘 13:端子/通信之间切换命令源 14:快速停车 15:外部停车端子 16:电机 1 和 2 切换 17:运行暂停 18:直流制动 19:速度/转矩切换 20:转矩控制禁止 21:多段速端子 1 22:多段速端子 2 23:多段速端子 3 24:多段速端子 4 25:频率源切换 26:主频率源切换为数字频率设定值 27:主频率源切换为 AI1 28:主频率源切换为 AI2 29:主频率源切换为 AI3 30:主频率源切换为 AI4 31:主频率源切换为高频脉冲输入 32:主频率源切换为通信给定 33:辅频率源切换为数字频率设定 34:加减速时间端子 1 35:加减速时间端子 2 36:加减速停止 37:用户自定义故障 1 38:用户自定义故障 2 39:过程 PID 暂停 40:过程 PID 积分暂停	1	★
P06.02	DI2 功能选择		2	★
P06.03	DI3 功能选择		4	★
P06.04	DI4 功能选择		10	★
P06.05	DI5(HDI) 功能选择		0	★
P06.06	DI6 功能选择		0	★
P06.07	DI7 功能选择		0	★
P06.08	DI8 功能选择 (IO 扩展卡)		0	★
P06.09	DI9 功能选择 (IO 扩展卡)		0	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P06.13	VDI1 功能选择 (虚拟 DI)	41:PID 参数切换 42:PID 正/反作用切换 43:PID 数字设定端子 1 44:PID 数字设定端子 2 45:PID 主辅指令切换 46:PID 主辅反馈切换 47:简易 PLC 状态复位 48:简易 PLC 时间暂停	0	★
P06.14	VDI2 功能选择 (虚拟 DI)	49:摆频暂停 50:计数器 1 输入 51:计数器 1 复位 52:计数器 2 输入 53:计数器 2 复位 54:定时运行时间复位 55:电机 2 加减速时间选择 56~63:保留	0	★
P06.15	VDI3 功能选择 (虚拟 DI)	64:主轴定向位置选择 0 65:主轴定向位置选择 1 66:主轴定向位置选择 2 67:主轴定向使能 68:保留 69:零伺服使能 70:原点回归使能	0	★
P06.16	VDI4 功能选择 (虚拟 DI)	71:原点信号输入 72:位置偏差清零 73:位置选择 0 74:位置选择 1 75:位置选择 2 76:位置触发 77:负位置触发	0	★
P06.17	VDI 端子输入源	个位: VDI1 输入源 0~F: P06.33 指定参数的 bit0~bit15 十位: VDI2 输入源 0~F: P06.34 指定参数的 bit0~bit15 百位: VDI3 输入源 0~F: P06.35 指定参数的 bit0~bit15 千位: VDI4 输入源 0~F: P06.36 指定参数的 bit0~bit15	0003	★
P06.18	DI 强制功能使能	按位定义, 0:不使能; 1:使能 Bit0 ~Bit11: DI1~DI12 Bit12~Bit15: VDI1~VDI4 位使能时, 该 DI 或 VDI 的状态由 P06.19 的对应位来设定。	H00000000 L00000000	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P06.19	DI 强制数据	按位定义，0:无效； 1:有效 Bit0 ~Bit11: DI1~DI12 Bit12~Bit15: VDI1~VDI4	0	☆
P06.20	输入端子有效逻辑选择	按位定义，0:正逻辑； 1:反逻辑 Bit0 ~Bit11: DI1~DI12 Bit12~Bit15: VDI1~VDI4 反逻辑时，DI 端子的无效电平变为有效电平，有效电平变为无效电平。	0	★
P06.21	DI1 端子有效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P06.22	DI1 端子无效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P06.23	DI2 端子有效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P06.24	DI2 端子无效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P06.25	DI3 端子有效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P06.26	DI3 端子无效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P06.27	DI4 端子有效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P06.28	DI4 端子无效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P06.29	端子控制的两线三线选择	0:二线制 1(正转+反转) 1:二线制 2(运行+方向) 2:三线制 1(正转(沿)+反转(沿)+使能) 3:三线制 2(运行(沿)+正反转(沿)+使能)	0	★



二线制模式 1:

K1 闭合，变频器正转运行,K2 闭合反转运行，K1、K2 同时闭合或者断开，变频器停止运转。

二线制模式 2:

在 K1 闭合状态下，K2 断开变频器正转，K2 闭合变频器反转；K1 断开变频器停止运转。

三线制模式 1:

DI3 设置为三线制控制功能，在 SB1 按钮闭合状态下，按下 SB2 按钮变频器正转，按下 SB3 按钮变频器反转，SB1 按钮断开瞬间变频器停机。正常启动和运行中，必需保持 SB1 按钮闭合状态，SB2、SB3 按钮的命令则在闭合动作沿即生效，变频器的运行状态以该 3 个按钮最后的按键动作为准。

功能码	名称	描述	出厂值	属性
三线制模式 2: DI3 设置为三线制控制功能，在 SB1 按钮闭合状态下，按下 SB2 按钮变频器运行，K 断开变频器正转，K 闭合变频器反转；SB1 按钮断开瞬间变频器停机。正常启动和运行中，必需保持 SB1 按钮闭合状态，SB2 按钮的命令则在闭合动作沿即生效。				
P06.30	数字输入端子滤波时间	0.000~0.100s	0.010s	☆
P06.31	端子启动保护功能	0: 不保护 命令源为端子时,若变频器上电时运行端子已有效,可以直接运行。 1: 保护 命令源为端子时,若变频器上电时运行端子已有效,需使端子无效一下再有效,才能运行。	0	★
P06.32	DI 端子上电准备时间	0.000s~30.000s	1.000s	★
P06.33	VDI1 来源参数	选择 VDI1 的来源,与 P06.17 的个位共同选择 VDI1 的输入信号	06.00	★
P06.34	VDI2 来源参数	选择 VDI2 的来源,与 P06.17 的十位共同选择 VDI2 的输入信号	06.00	★
P06.35	VDI3 来源参数	选择 VDI3 的来源,与 P06.17 的百位共同选择 VDI3 的输入信号	07.00	★
P06.36	VDI4 来源参数	选择 VDI4 的来源,与 P06.17 的千位共同选择 VDI4 的输入信号	44.00	★

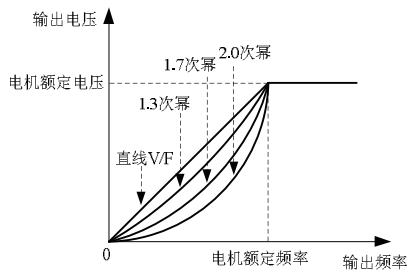
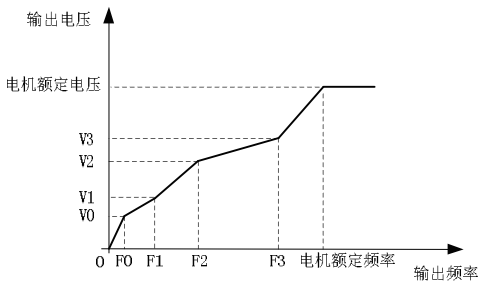
功能码	名称	描述	出厂值	属性
07 组 数字输出(DO)				
r07.00	DO 输出端口状态	按位定义, 0:无效, 1:有效。 Bit0: D01; Bit1: D02 Bit2: 继电器 1; Bit3: 继电器 2 Bit4: D03; Bit5: D04 Bit6: D05; Bit7: D06 Bit8: VD01; Bit9: VD02	—	●
P07.01	D01 功能选择	0:无功能 1:READY 2:RUN 3:故障 1 (停机故障) 4:故障 2 (故障 1 除欠压) 5:告警输出(能继续运行的故障) 6:摆频限定中 7:转矩限定中	0	☆
P07.02	D02 (HD0) 功能选择	8:反向运行 9:上限频率到达 10:下限频率到达 1 11:下限频率到达 2 12:FDT1 13:FDT2 14:设定频率到达	0	☆
P07.03	继电器 1 功能选择 (T1A、T1B、T1C)	15:任意频率 1 到达 16:任意频率 2 到达 17:零速运行中 (停机不输出) 18:零速运行中 (停机输出) 19:零电流状态 20:输出电流超限	3	☆
P07.04	继电器 2 功能选择 (T2A、T2B、T2C)	21:计数器 1 设定值到达 22:计数器 2 设定值到达 23:PLC 循环完成 24:模块温度到达 25:变频器过载预警	0	☆
P07.09	VD01(虚拟 D01) 功能选择	26:电机过载预警 27:电机过温预警 28:掉载中 29:累积上电时间到达 30:累积运行时间到达 31:本次运行时间达到	0	☆
P07.10	VD02(虚拟 D02) 功能选择	32:比较单元 1 输出 33:比较单元 2 输出 34:比较单元 3 输出 35:比较单元 4 输出 36:逻辑单元 1 输出 37:逻辑单元 2 输出	0	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
		38:逻辑单元 3 输出 39:逻辑单元 4 输出 40:延时单元 1 输出 41:延时单元 2 输出 42:延时单元 3 输出 43:延时单元 4 输出 44:延时单元 5 输出 45:延时单元 6 输出 50:定位完成		
P07.11	输出逻辑取反	按位定义, 0:不取反, 1:取反。 Bit0: D01; Bit1: D02 Bit2: 继电器 1; Bit3: 继电器 2 Bit4: D03; Bit5: D04 Bit6: D05; Bit7: D06 Bit8: VD01 Bit9: VD02 注: 正逻辑等效为常开接点, 反逻辑等效为常闭接点	0	☆
P07.12	D01 有效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P07.13	D01 无效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P07.14	D02 有效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P07.15	D02 无效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P07.16	继电器 1 有效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P07.17	继电器 1 无效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P07.18	继电器 2 有效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆
P07.19	继电器 2 无效延时时间	0.000s~30.000s	0.000s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
08 组 输出设置				
P08.00	频率检测值 1 (FDT1)	0.00Hz~最大频率 (P01.06)	50.00Hz	☆
P08.01	频率检测滞后值 1	0.0%~100.0% (P08.00)	5.0%	☆
P08.02	频率检测值 2 (FDT2)	0.00Hz~最大频率 (P01.06)	50.00Hz	☆
P08.03	频率检测滞后值 2	0.0%~100.0% (P08.02)	5.0%	☆
FDT 用于对变频器输出频率进行检测。当输出频率大于频率检测值时，FDT 输出有效；当输出频率小于频率检测值×(1-频率检测滞后值)时，FDT 输出无效；输出频率处于二者之间时，FDT 输出维持不变。下图为 FDT 示意图：				
P08.04	频率到达宽度	0.0%~100.0%最大频率 (P01.06) 输出频率处于“指令频率±频率到达宽度×P01.06”范围内时，对应 D0 输出有效信号。	3.0%	☆
P08.05	任意到达频率检测值 1	0.00Hz~最大频率 (P01.06)	50.00Hz	☆
P08.06	任意到达频率检出宽度 1	0.0%~100.0%最大频率 (P01.06)	3.0%	☆
P08.07	任意到达频率检测值 2	0.00Hz~最大频率 (P01.06)	50.00Hz	☆
P08.08	任意到达频率检出宽度 2	0.0%~100.0%最大频率 (P01.06)	3.0%	☆
P08.09	零速检测宽度	0.00Hz~5.00Hz	0.25Hz	☆
P08.10	零电流检测水平	0.0%~100.0% 电机额定电流	5.0%	☆
P08.11	零电流检测延时时间	0.000~30.000s 注： 当输出电流≤P08.10 且持续 P08.11 时间后，对应 D0 输出有效信号。	0.100s	☆
P08.12	输出电流超限值	0.0%~300.0% 电机额定电流	200.0%	☆
P08.13	电流超限检测延时时间	0.000~30.000s 注： 当输出电流≥P08.12 且持续 P08.13 时间后，对应 D0 输出有效信号。	0.100s	☆
P08.14	模块温度到达设定值	20.0~100.0℃	75.0℃	☆
P08.15	设定上电达到时间(累计)	0~65530h	0h	☆
P08.16	设定运行到达时间(累计)	0~65530h	0h	☆
P08.17	运行时间到达动作选择	0:继续运行; 1:停机	0	☆
P08.18	本次运行到达时间设定	0~65530min	0min	☆
r08.19	本次运行时间监控	0~65535min	0min	●

功能码	名称	描述	出厂值	属性
10 组 编码器参数				
P10.01	编码器类型	0: ABZ 1: ABZUVW 2: 旋转变压器 3: 正余弦编码器 ➤ 需选配 PG 卡, 请咨询我司技术支持。	0	★
P10.02	编码器线数	1~65535 旋转变压器线数设定为: 1024×旋变极对数	1024	★
P10.03	AB 脉冲相序	0: 正向, 1: 反向 ➤ 控制模式如果设定为带编码器矢量控制, 则通过电机旋转自学习可以得到此值。 ➤ 也可以通过开环运行电机, 观察 r10.12 和 r27.00 是否同向来判断此值设定是否正确, 如果不同向则更改此设定。	0	★
P10.07	电机与编码器转速比分子	1~65535	1000	★
P10.08	电机与编码器转速比分母	1~65535	1000	★
当编码器没有安装在电机转子轴上时, 通过设定电机与编码器转速比 (P10.07 和 P10.08), 仍然可以实现异步电机的带编码器矢量控制。 $\text{电机转速} = \frac{\text{P10.07}}{\text{P10.08}} \times \text{编码器转速}$ 举例: 若电机转速为 1500RPM 时编码器转速为 1000RPM, 则应设置 P10.07=1500, P10.08=1000。				
P10.09	编码器断线检测时间	0.0 (不检测) ~ 10.0s	2.0	★
P10.11	编码器转速滤波时间	0~32 个速度环控制周期	1	★
r10.12	编码器反馈转速	测量到的编码器当前转速, 单位: 0.01Hz/1Rpm ➤ 单位由功能码 P21.17 设定。 ➤ 无符号数, 功能码 r27.02:Bit5 用于表示其方向; 数码键盘查看此参数时, 【REV】指示灯用于指示其方向。	-	●
r10.13	编码器当前位置	0 ~ 4*编码器线数-1 编码器当前位置以 Z 脉冲为参考零点, 电机正转时位置增加, 旋转一圈回到 Z 脉冲时位置归零。	-	●
r10.14	Z 脉冲标记值	0 ~ 4*编码器线数-1 (可用于监控编码器是否打滑, AB 是否受干扰等)	-	●
r10.16	编码器脉冲数	监控编码器反馈脉冲数, 32 位循环计数器。 0 ~ 4294967295	-	●

功能码	名称	描述	出厂值	属性
11 组 电机 1 参数				
P11.00	电机类型	0: 交流异步电机	0	●
P11.02	电机额定功率	0.1kW~800.0kW ➤ 小于 1kW 的, 按照四舍五入法设定, 比如 0.75kW 电机应设为 0.8kW, 0.55kW 电机应设为 0.6kW。 ➤ 更改电机额定功率时, 变频器会自动设定其它铭牌参数及电机模型参数, 使用时请注意!	机型决定	★
P11.03	电机额定电压	10V~2000V	机型决定	★
P11.04	电机额定电流	单位:0.01A (P11.02<30kW); 0.1A (P11.02≥30kW)	机型决定	★
P11.05	电机额定频率	1.00Hz~600.00Hz	50.00Hz	★
P11.06	电机额定转速	1~60000rpm	机型决定	★
P11.07	电机额定功率因数	0.500~1.000	机型决定	★
r11.08	电机额定转矩	只读, 0.1Nm (P11.02<30kW); 1Nm (P11.02≥30kW)	-	●
r11.09	电机极对数	只读, 根据电机额定频率及额定转速自动计算。	-	●
P11.10	自学习方式	0: 无动作 1: 异步机静止自学习 2: 异步机旋转自学习	0	★
1: 异步机静止自学习 自学习时, 电机静止, 学习完成后可获得参数 P11.11 ~ P11.13。 静止自学习无法学习到所有的电机参数, 因此控制性能难以发挥到最佳; 如果电机铭牌信息不完整, 或电机不是 4 极 50Hz 国标电机时, 推荐进行“旋转自学习”。 在旋转受限的场合, 如: 行程受限、负载受限 (起重机)、运行方向受限等场合, 使用静止自学习。 2: 异步机旋转自学习 自学习时, 电机先静止后旋转, 学习完成后可获得参数 P11.11~P11.18, 对于闭环矢量控制, 还可以获得编码器方向 P10.03。 旋转自学习时, 电机将正转, 速度可达到额定速度的 50%~100%。自学习时的负载越轻, 学习效果越好。 注意: 请在电机冷态时进行自学习, 自学习前请确保电机处于静止状态! 自学习之前请确认已设定电机铭牌参数, 对于闭环控制还应当设定编码器参数! 仅当命令源选择键盘时, 才可以进行电机自学习! 设定完此参数后, 按键盘上的“RUN”按键, 将开始自学习, 自学习完成后变频器会自行停机。				
P11.11	异步机定子电阻	单位:0.001Ω (P11.02<30kW); 0.01mΩ (P11.02≥30kW)	机型决定	★
P11.12	异步机转子电阻	单位:0.001Ω (P11.02<30kW); 0.01mΩ (P11.02≥30kW)	机型决定	★
P11.13	异步机定子漏感	单位:0.01mH (P11.02<30kW); 0.001mH (P11.02≥30kW)	机型决定	★
P11.14	异步机互感	单位:0.1mH (P11.02<30kW); 0.01mH (P11.02≥30kW)	机型决定	★
P11.15	异步机空载励磁电流	单位:0.01A (P11.02<30kW); 0.1A (P11.02≥30kW)	机型决定	★
P11.16	异步机磁饱和系数 1	异步电机在非额定励磁状态下的磁饱和系数。	1.100	★
P11.17	异步机磁饱和系数 2	异步电机在非额定励磁状态下的磁饱和系数。	0.900	★
P11.18	异步机磁饱和系数 3	异步电机在非额定励磁状态下的磁饱和系数。	0.800	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性
12 组 电机 1 VF 控制参数				
P12.00	VF 曲线类型	0: 直线 V/F 1: 多段折线 2: 1.3 次幂 3: 1.7 次幂 4: 2.0 次幂 5: VF 全分离 6: VF 半分离	0	★
➤ VF 曲线为直线和幂曲线时，频率-电压曲线如下图所示：  图 1: 直线 VF 和 1.3、1.7、2.0 次幂 VF ➤ 多段折线型 VF 曲线：  图 2: 多段折线型 VF 曲线 ➤ VF 全分离 输出电压和输出频率完全独立，输出频率由频率源确定，输出电压由 P12.20 确定。适用于变频电源或力矩电机等应用场合。 ➤ VF 半分离 此时输出电压和输出频率的比值由电压源给定决定，计算公式如下： $\text{输出电压} = 2 \times \text{电压源给定} \times \text{输出频率} \times \frac{\text{电机额定电压}}{\text{电机额定频率}}$				
P12.01	多点 VF 曲线 F0	0.00Hz~多点 VF 曲线 F1 (P12.03)	0.00Hz	☆
P12.02	多点 VF 曲线 V0	0.0%~100.0%	0.0%	☆
P12.03	多点 VF 曲线 F1	多点 VF 曲线 F0 (P12.01) ~ 多点 VF 曲线 F2 (P12.05)	50.00Hz	☆
P12.04	多点 VF 曲线 V1	0.0%~100.0%	100.0%	☆
P12.05	多点 VF 曲线 F2	多点 VF 曲线 F1 (P12.03) ~ 多点 VF 曲线 F3 (P12.07)	50.00Hz	☆
P12.06	多点 VF 曲线 V2	0.0%~100.0%	100.0%	☆
P12.07	多点 VF 曲线 F3	多点 VF 曲线 F2 (P12.05) ~ 600.00Hz	50.00Hz	☆
P12.08	多点 VF 曲线 V3	0.0%~100.0%	100.0%	☆
P12.09	转矩提升量	0%~200%，0%为自动转矩提升。	0%	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
➤ 自动转矩提升 P12.09 设置为 0 时，为自动转矩提升，变频器根据负载情况自动补偿输出电压以提升低频转矩。自动转矩提升仅在直线 V/F 曲线时有效。 ➤ 手动转矩提升 P12.09 设置为非 0 时，为手动转矩提升。输出频率为 0 时的提升量等于：P12.09×电机定子电阻×额定励磁电流，提升量随频率升高逐渐减小，高于 50%电机额定频率后提升量为 0。 提示：手动转矩提升对直线 VF、幂曲线 VF 有效。				
P12.11	滑差补偿增益	0~200% 用于补偿异步电机 VF 控制带负载后的转速掉落，提高速度控制精度，请按如下原则进行调整： • 带载后电机速度低于目标值，增大此设定。 • 带载后电机速度高于目标值，减小此设定。	100%	☆
P12.12	滑差补偿滤波时间	0.01s~10.00s 用于调整 VF 控制对负载响应的快慢及稳定性。 • 带载响应慢时，减小此设定。 • 速度不稳定时，增大此设定。	1.00s	☆
P12.13	振荡抑制增益	0~2000	300	☆
P12.14	振荡抑制作用范围	设定振荡抑制功能的作用范围，100%对应电机额定频率。	110%	☆
P12.15	电流限幅功能选择	0：无效 1：调节输出电压（一般用于 VF 分离时的电流限幅） 2：调节输出频率	2	★
P12.16	电流限幅水平	20%~180%变频器额定电流	150%	☆
P12.17	弱磁区电流限幅系数	0.50~2.00，用于优化弱磁区动态性能。	0.60	☆
P12.20	VF 分离电压源选择	0：数字设定 1：AI1 2：AI2 3：AI3（扩展卡） 4：AI4（扩展卡） 5：HDI 6：保留 7：通信 8：过程 PID	0	★
P12.21	VF 分离电压数字设定	0.0%~100.0%	0.0%	☆
P12.22	VF 分离电压加减速时间	0.00s~60.00s	1.00s	☆
P12.23	VF 分离电压随时间变化率	每小时 VF 分离给定电压的变化量 设定范围：-100.0%~100.0%	0.0%	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
13 组 电机 1 矢量控制参数				
P13.00	ASR 比例增益 1	0.1~100.0	12.0	☆
P13.01	ASR 积分时间 1	0.001s~30.000s	0.100s	☆
P13.02	ASR 比例增益 2	0.1~100.0	8.0	☆
P13.03	ASR 积分时间 2	0.001s~30.000s	0.300s	☆
P13.04	ASR 参数切换频率 1	0.00Hz~ASR 参数切换频率 2(P13.05)	5.00Hz	☆
P13.05	ASR 参数切换频率 2	ASR 参数切换频率 1(P13.04)~600.00Hz	10.00Hz	☆
P13.00 和 P13.01 是低速时使用的速度调节器参数，作用范围为零速至 P13.04； P13.02 和 P13.03 是高速时使用的速度调节器参数，作用范围为 P13.05 至最大频率； P13.04~P13.05 之间，两组参数线性过渡。				
P13.06	转矩限定源选择	个位： 电动转矩限定源 0：数字给定 1：Ai1 2：Ai2 3：AI3（扩展卡） 4：AI4（扩展卡） 5：HDI 6：通信 十位： 制动转矩限定源 同个位。	00	★
P13.07	电动转矩极限	0.0%~300.0%	160.0%	☆
P13.08	制动转矩极限	0.0%~300.0%	160.0%	☆
P13.12	转矩电流指令滤波时间	0~100 个电流环控制周期	2	☆
P13.13	ACR 比例增益 1	0.01~10.00	0.50	☆
P13.14	ACR 积分时间 1	0.01~300.00ms	10.00ms	☆
P13.15	ACR 比例增益 2	0.01~10.00	0.50	☆
P13.16	ACR 积分时间 2	0.01~300.00ms	10.00ms	☆
P13.17	输出电压前馈增益	0~100	0	★
P13.19	电压裕量	0.0%~50.0%	5.0%	☆
P13.20	弱磁调节器积分时间	0.001s~5.000s	0.100s	☆
P13.22	异步机矢量控制转差增益	50%~200%	100%	☆
P13.23	异步机 SVC 零速指令处理	0:无处理； 1:输出直流	0	★
P13.26	异步电机在线辨识快慢	0~20，数值越大收敛速度越快，0 为取消在线辨识	0	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性
14 组 转矩控制				
P14.00	转矩控制转矩输入源	0: 数字设定 (P14.01) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 (扩展卡) 4: AI4 (扩展卡) 5: HDI 6: 通信	0	★
P14.01	转矩给定数字设定	-200.0~200.0% 转矩给定大于 0 表示转矩的方向和电机正转方向相同; 小于 0 表示转矩的方向和电机反转方向相同。	0	☆
P14.02	最大转矩	10.0%~300.0% 这是模拟输入和高频脉冲输入作为转矩给定时的转矩基准, 也是转矩控制时的极限输出转矩。	200.0%	★
P14.03	转矩给定斜坡上升时间	0.000s~60.000s 转矩给定从 0 增加到电机额定转矩的时间。	0.100s	☆
P14.04	转矩给定斜坡下降时间	0.000s~60.000s 转矩给定从电机额定转矩减小到 0 的时间。	0.100s	☆
P14.05	限速源	0: 数字设定 (P14.06) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 (扩展卡) 4: AI4 (扩展卡) 5: HDI 6: 通信	0	★
P14.06	限速值数字设定	相对于最大频率: -100.0%~100.0%	100.0%	☆
P14.07	限速源反方向的限速值	相对于最大频率: 0.0%~100.0% 限速源未指定的另一旋转方向的限速值。	40.0%	☆
P14.08	超过限定速度后的力矩给定	0: 对称力矩指令 电机转速超过限速值后, 转矩输入源设定的是转矩给定的绝对值, 转矩的方向始终为制动力。 1: 进入速度模式 电机转速超过限速值后, 进入速度模式, 变频器将尽可能地将转速限定在限速值以内。	0	★
P14.10	静摩擦转矩	0.0%~100.0% 用于克服启动时的静摩擦力, 速度高于 P14.11 后撤消静摩擦转矩补偿。	10.0%	☆
P14.11	静摩擦作用范围	0.00Hz~50.00Hz	1.00Hz	★
P14.12	动摩擦系数	0.0%~50.0% 电机以额定转速运行时的滑动摩擦转矩。	0.0%	☆
P14.13	动摩擦起始值	0.0%~50.0%	0.0%	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
15 组 位置控制				
P15.00	位置给定源	0: 脉冲列 使用 I0 板上的脉冲输入作为位置指令。脉冲输入形式可以是“脉冲+方向”或者“正交脉冲输入”，通过 P04.49 设置。 1: 端子多段增量位置 通过端子选择进位置，当 DI 功能“76: 位置触发”或“77: 负位置触发”从无效到有效时触发一次定位。变频器内部规划运行轨迹，从当前位置运行，走完预设的脉冲增量后锁定位置。 2: 端子多段绝对位置 通过端子选择绝对位置（相对于原点），当 DI 功能“76: 位置触发”从无效到有效时触发一次定位。变频器内部规划运行轨迹，直接定位到预设的绝对位置处。 说明：位置控制模式下，由此参数指定位置给定的信号源。主轴定向、零伺服功能必须在速度模式下使用，与此参数无关。	0	★
P15.01	位置控制增益	0.000~10.000	1.000	☆
P15.02	位置环前馈增益	0~600，用于加快位置环响应。	100	☆
P15.03	位置前馈滤波时间	0.000s~2.000s	0.005	☆
P15.04	定位完成宽度	如果位置反馈脉冲和位置给定脉冲之间的误差小于此值，且持续时间超过 P15.05 时，D0 功能“定位完成”有效。	10	☆
P15.05	定位完成时间	0.000s~30.000s	0.200	☆
P15.06	位置控制上限频率	位置轨迹规划用。此参数决定位置控制时的上限速度。	50.00Hz	☆
P15.07	位置控制加速时间	位置轨迹规划用。此参数决定位置控制时的极限加速度。	2.00s	☆
P15.08	位置控制减速时间	位置轨迹规划用。此参数决定位置控制时的极限减速度。	2.00s	☆
P15.11	电子齿轮分子	脉冲列控制时，用于改变给定脉冲和反馈脉冲的变化量比例。 举例：如果指令脉冲每变化 10 个脉冲，要求反馈脉冲变化 15 个，则设定电子齿轮分子=15，电子齿轮分母=10。	1	☆
P15.12	电子齿轮分母	参考“电子齿轮分子”的说明。	1	☆
P15.14	位置确认时间	0.000s~6.000s 防止位置选择 DI 动作不同步引起的误定位。	0.010s	★
P15.15	主轴定向方式	0: 主轴定向无效 主轴定向功能被禁止。 1: 电机编码器定向 适用于传动比为 1:1，电机装有编码器的情形。	0	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性																																				
		2: 主轴编码器定向 适用于传动比不是 1:1, 主轴装有编码器的情形; 此时应正确设定 P10.07 和 P10.08。 注意: 主轴定向功能必须在速度控制模式时使用, 否则无效!																																						
P15.16	主轴定向速度	主轴定向使能端子有效时, 先运行到该速度, 然后再进行定位。	10.00Hz	☆																																				
P15.17	主轴定向方向	0: 按当前运行方向定向 如果定向端子使能时正在速度模式运行, 则以当前转向进行定向; 如果从停机状态直接定向, 则根据速度指令的方向进行定向; 如果在位置锁定状态切换定向位置, 则维持以前的定向方向。 1: 按最短距离定向 如果定向端子使能时正在速度模式运行, 则以当前转向进行定向; 如果从停机状态直接定向, 则判断是否是上电第一次直接定向: 如果是, 则先按速度指令方向运行, 找到参考点后开始定向; 如果不是, 则以最短距离定向; 如果在位置锁定状态切换定向位置, 则以最短距离定向。	0	★																																				
P15.20	主轴定向位置 0	主轴定向时, 定向位置由“主轴定向位置选择 0~2”三个 DI 的组合状态决定, 如下表所示: <table><tr><th>主轴定向位置选择 2</th><th>主轴定向位置选择 1</th><th>主轴定向位置选择 0</th><th>主轴定向位置</th></tr><tr><td>无效</td><td>无效</td><td>无效</td><td>主轴定向位置 0</td></tr><tr><td>无效</td><td>无效</td><td>有效</td><td>主轴定向位置 1</td></tr><tr><td>无效</td><td>有效</td><td>无效</td><td>主轴定向位置 2</td></tr><tr><td>无效</td><td>有效</td><td>有效</td><td>主轴定向位置 3</td></tr><tr><td>有效</td><td>无效</td><td>无效</td><td>主轴定向位置 4</td></tr><tr><td>有效</td><td>无效</td><td>有效</td><td>主轴定向位置 5</td></tr><tr><td>有效</td><td>有效</td><td>无效</td><td>主轴定向位置 6</td></tr><tr><td>有效</td><td>有效</td><td>有效</td><td>主轴定向位置 7</td></tr></table>	主轴定向位置选择 2	主轴定向位置选择 1	主轴定向位置选择 0	主轴定向位置	无效	无效	无效	主轴定向位置 0	无效	无效	有效	主轴定向位置 1	无效	有效	无效	主轴定向位置 2	无效	有效	有效	主轴定向位置 3	有效	无效	无效	主轴定向位置 4	有效	无效	有效	主轴定向位置 5	有效	有效	无效	主轴定向位置 6	有效	有效	有效	主轴定向位置 7	0	☆
主轴定向位置选择 2	主轴定向位置选择 1	主轴定向位置选择 0	主轴定向位置																																					
无效	无效	无效	主轴定向位置 0																																					
无效	无效	有效	主轴定向位置 1																																					
无效	有效	无效	主轴定向位置 2																																					
无效	有效	有效	主轴定向位置 3																																					
有效	无效	无效	主轴定向位置 4																																					
有效	无效	有效	主轴定向位置 5																																					
有效	有效	无效	主轴定向位置 6																																					
有效	有效	有效	主轴定向位置 7																																					
P15.21	主轴定向位置 1	参考 主轴定向位置 0 的说明。	0	☆																																				
P15.22	主轴定向位置 2	参考 主轴定向位置 0 的说明。	0	☆																																				
P15.23	主轴定向位置 3	参考 主轴定向位置 0 的说明。	0	☆																																				
P15.24	主轴定向位置 4	参考 主轴定向位置 0 的说明。	0	☆																																				
P15.25	主轴定向位置 5	参考 主轴定向位置 0 的说明。	0	☆																																				
P15.26	主轴定向位置 6	参考 主轴定向位置 0 的说明。	0	☆																																				
P15.27	主轴定向位置 7	参考 主轴定向位置 0 的说明。	0	☆																																				
P15.28	位置给定 0	多段增量位置、多段绝对位置这两种模式运行时, 位置给定由“位置选择 0~2”三个 DI 的组合状态来确定。 DI 组合状态 0~7 对应位置给定 0~7。	0	☆																																				

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P15.30	位置给定 1	参考位置给定 0 的说明。	0	☆
P15.32	位置给定 2	参考位置给定 0 的说明。	0	☆
P15.34	位置给定 3	参考位置给定 0 的说明。	0	☆
P15.36	位置给定 4	参考位置给定 0 的说明。	0	☆
P15.38	位置给定 5	参考位置给定 0 的说明。	0	☆
P15.40	位置给定 6	参考位置给定 0 的说明。	0	☆
P15.42	位置给定 7	参考位置给定 0 的说明。	0	☆
P15.44	原点回归触发模式	0: 关闭原点回归功能。 1: 每次从停机状态启动时先回归原点。 2: 原点回归使能 DI 有效时, 执行原点回归 注意: 原点回归在位置控制模式下才执行, 且一旦执行, 即使原点回归使能 DI 无效, 也不会中止。	0	☆
P15.45	原点回归超时时间	若在本参数设定时间内未能定位至原点, 变频器报原点回归故障“Er. 0rG”。 范围: 0.000s~60.000s, 0.000 表示不进行超时监控。	0	☆
P15.46	原点回归方式	0: 正转找原点信号的上升沿 1: 反转找原点信号的上升沿 2: 正转找原点信号的下降沿 3: 反转找原点信号的下降沿	0	☆
P15.47	原点回归偏移脉冲数	-9999~32767 若希望电机在原点回归时停止的位置与检测到的原点有偏移, 可通过此参数来设定偏移量。	0	☆
P15.48	回归原点速度 1	执行原点回归功能时, 寻找原点的最高速度。 注意: 此值设定越大, 找原点越快, 但过冲越大。	10.00Hz	☆
P15.49	回归原点速度 2	执行原点回归功能时, 在找到原点后, 最终定位到原点前使用该速度。	1.00Hz	☆
P15.50	零伺服方式	0: 无效 1: 速度到达 速度指令和速度反馈均低于零伺服起始频率时, 进入到零伺服锁定状态。速度指令大于零伺服起始频率时, 退出零伺服锁定状态。 2: 频率到达且端子有效 速度指令和速度反馈均低于零伺服起始频率、且“零伺服使能”DI 有效时, 进入零伺服锁定状态。“零伺服使能”DI 无效时, 退出零伺服锁定状态。 注意: 零伺服功能必须在速度控制模式时使用, 否则无效!	0	★
P15.51	零伺服起始频率	0.00Hz~50.00Hz	1.00Hz	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
16 组 节能控制参数				
r16.00	电度表计数(32 位)	单位：度(kWh)	-	●
r16.02	输出功率	单位：0.1kw, 发电状态下输出功率为负数。	-	●
r16.03	功率因数	-1.000~1.000	-	●
P16.04	电度表清零	0：无功能； 1111：清零	0	☆
P16.05	节能控制选择	0：无效； 1：有效	0	★
P16.06	节能调整电压极限	0%~50%	0%	☆
P16.07	节能控制滤波时间常数	0.0~10.0s	2.0s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
20 组 用户自定义功能码				
P20.00	用户功能码 1	设定值为功能码编号，范围 00.00~63.99。 举例： 如果希望在用户自定义菜单模式（-USr-）下显示 P03.01 和 P13.00，则设定 P20.00=03.01，P20.01=13.00	00.00	☆
P20.01	用户功能码 2		00.00	☆
P20.02	用户功能码 3		00.00	☆
P20.03	用户功能码 4		00.00	☆
P20.04	用户功能码 5		00.00	☆
P20.05	用户功能码 6		00.00	☆
P20.06	用户功能码 7		00.00	☆
P20.07	用户功能码 8		00.00	☆
P20.08	用户功能码 9		00.00	☆
P20.09	用户功能码 10		00.00	☆
P20.10	用户功能码 11		00.00	☆
P20.11	用户功能码 12		00.00	☆
P20.12	用户功能码 13		00.00	☆
P20.13	用户功能码 14		00.00	☆
P20.14	用户功能码 15		00.00	☆
P20.15	用户功能码 16		00.00	☆
P20.16	用户功能码 17		00.00	☆
P20.17	用户功能码 18		00.00	☆
P20.18	用户功能码 19		00.00	☆
P20.19	用户功能码 20		00.00	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
21 组 键盘与显示				
P21.02	MK 键功能选择	0:无功能; 1:正转点动 2:反转点动; 3:正反切换 4:快速停车; 5:自由停车 6:光标左移(液晶键盘)	1	★
P21.03	STOP 键停机功能选择	0: 仅键盘操作方式下有效 1: 任何操作方式均有效	1	☆
P21.04	监控显示参数 1	00.00~99.99(功能码索引)	27.00	☆
P21.05	监控显示参数 2	00.00~99.99(功能码索引)	27.01	☆
P21.06	监控显示参数 3	00.00~99.99(功能码索引)	27.06	☆
P21.07	监控显示参数 4	00.00~99.99(功能码索引)	27.05	☆
P21.08	监控显示参数 5	00.00~99.99(功能码索引)	27.03	☆
P21.09	监控显示参数 6	00.00~99.99(功能码索引)	27.08	☆
P21.10	监控显示参数 7	00.00~99.99(功能码索引)	06.00	☆
P21.11	运行状态监控量选择	个位到千位分别设定第 1 个到第 4 个监控量 0 表示不显示, 1~7 对应于监控显示参数 1~7 个位:选择第 1 个监控量, 0~7 十位:选择第 2 个监控量, 0~7 百位:选择第 3 个监控量, 0~7 千位:选择第 4 个监控量, 0~7	5321	☆
P21.12	停机状态监控量选择	同 P21.11	0052	☆
MT550 数码键盘的监控界面最多支持 4 个监控量。运行状态下的监控变量和停机状态下的监控变量分别由 P21.11 和 P21.12 设定, 按键盘上的【>>】键可以从 P21.11 或 P21.12 的低位向高位切换监控量, 遇到“0”则跳过, 循环监控。 以停机监控界面为例, P21.12=0052, 则共有 2 个监控量, 分别为 r27.01(监控显示参数 2, P21.05=27.01)和 r27.03(监控显示参数 5, P21.08=27.03), 按键盘上的【>>】键则在两个监控量之间切换, 如下图所示。 监控界面举例(停机) P21.12 = 0052 运行监控界面的规则与停机监控界面相同, 不再重述。				
P21.13	数码键盘个性化设置	个位: 快捷编辑功能选择 0: 无效 1: 数字预置频率 2: 数字预置转矩 3: PID 数字给定 0 注: 快捷编辑功能是指, 在监控状态下, 如果当前监控量为输出频率或指令频率, 那么按【ENTER】键可以直接进入参数编辑界面, 编辑的参数由此功能码的个位设定。 十位: 监控指针复位选择 0: 显示状态由其它状态进入监控状态、或运行监控状态与停机监控状态切换时, 恢复之前记忆的监控指针位置。	01	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性
		1: 显示状态由其它状态进入监控状态、或运行监控状态与停机监控状态切换时, 监控指针复位为 P21. 11 或 P21. 12 的个位。 注: 上电时, 停机监控指针指向 P21. 12 的个位, 运行监控指针指向 P21. 11 的个位		
P21. 14	负载速度显示系数	0. 001~65. 000	30. 000	☆
P21. 15	负载速度小数点位数	0~3	0	☆
r21. 16	负载速度显示	负载速度 $\Rightarrow$ r27. 00*P21. 14, 小数点位数由 P21. 15 指定。	-	●
P21. 17	速度显示单位	0: 0. 01Hz; 1: 1Rpm 用于选择 P00. 07、r27. 00、r27. 01、r10. 12 的显示单位。	0	★

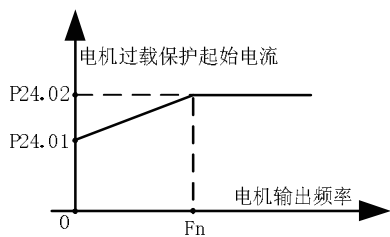
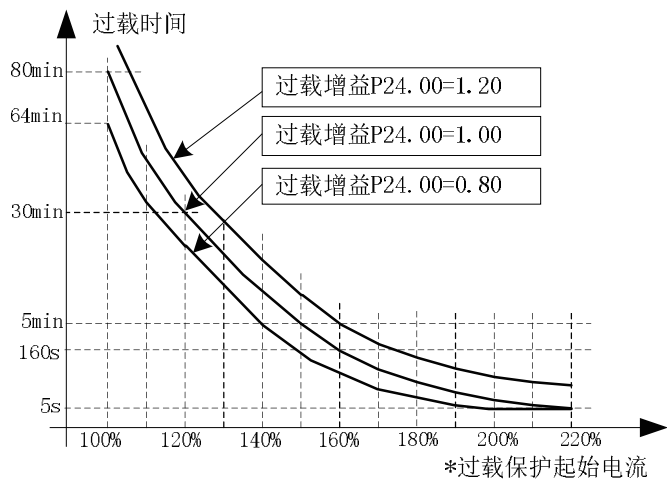
功能码	名称	描述	出厂值	属性
22 组 驱动器配置				
P22.00	载波频率	设定范围由变频器机型决定： ≤7.5kW: 1kHz~12.0kHz 11kW~45kW: 1kHz~8kHz ≥55kW: 1kHz~4kHz 当出现以下现象时，可减小载波频率： • 变频器产生的漏电流较大 • 变频器产生的干扰对外围设备有影响 • 变频器和电机间的接线距离较长 当出现以下现象时，可提高载波频率： • 电机产生的电磁噪音较大	机型决定	☆
P22.01	载波频率调整选择	个位： 根据输出频率调整载频 0:否；1:是 十位： 根据变频器温度限定载频 0:否；1:是	00	★
P22.02	低速时的载波频率	1.0kHz~15.0kHz	机型决定	☆
P22.03	高速时的载波频率	1.0kHz~15.0kHz	机型决定	☆
P22.04	载频切换点 1	0.00Hz~600.00Hz 当根据输出频率调整载频时，输出频率低于此设定值时使用 P22.02 设定的载波频率。	10.00Hz	☆
P22.05	载频切换点 2	0.00Hz~600.00Hz 当根据输出频率调整载频时，输出频率高于此设定值时使用 P22.03 设定的载波频率。	50.00Hz	☆
P22.06	PWM 调制方式	0: SVPWM 通常使用此种调制方式。 1: SVPWM+DPWM 使用此种调制方式可降低变频器的开关损耗，可降低变频器过热报警的概率；然而在中速段电机的电磁噪音会偏大。 2: 随机 PWM 电机产生的电磁噪音为白噪音，而非尖锐的鸣叫声。 3: SPWM 仅在特殊场合下使用。	0	★
P22.07	DPWM 切换点	10%~100%（调制比） 当 P22.06 设定为 1 时，增大此设定可以降低中速段的电磁噪音。	30%	★
P22.08	调制极限	50%~110% 用于限定逆变侧 IGBT 的占空比。设定为 100%以上时允许过调制，设定值从 101 增大到 110 时，允许的过调制程度加深。	105%	★
P22.10	AVR 功能选择	0:无效 1:有效 AVR 功能有效时，可消除直流母线电压变化对输出电压的影响。	1	★

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P22. 11	能耗制动使能选择	0: 不使能 1: 使能 2: 仅减速停机时使能 ➤ 此参数仅用于控制内置制动单元, 对于无内置制动单元的机型, 则可忽略此设定。	1	☆
P22. 12	能耗制动电压	220V 电压等级: 320V~400V 380V 电压等级: 600V~800V 480V 电压等级: 690V~900V 690V 电压等级: 950V~1250V	机型决定	☆
P22. 13	输出相序调换	0: 无操作 1: 相序调换 (等效于调换电机接线 V 和 W, 对于闭环控制, 需重新进行旋转自学习以确认编码器方向)	0	★
P22. 14	散热方式 (风扇控制)	0: 运行时有效 1: 上电后一直有效 2: 根据温度自动控制	0	☆
P22. 15	GP 机型选择	0: G 型机 (标准型) 1: P 型机 (轻载型)	0	★
r22. 16	变频器额定功率	只读, 单位: 0.1KW	-	●
r22. 17	变频器额定电压	只读, 单位: V	-	●
r22. 18	变频器额定电流	只读, 单位: 0.1A	-	●

功能码	名称	描述	出厂值	属性
23 组 驱动器保护				
P23.00	母线电压控制	个位：过压失速控制 0:过压失速无效 1:过压失速有效 2:过压失速有效（自适应限压，适用于凸轮类负载） ➤ 过压失速功能通过延长减速时间甚至升速，来限制电机的发电量，避免直流侧电压过高而报过压故障。 十位：欠压失速控制 0:欠压失速无效 1:欠压失速有效(减速到零频后待机,电压恢复后自动重新运行) 2:欠压失速有效(减速到零频后停机) ➤ 欠压失速功能通过降低电机速度，减小电机的用电量或转为发电运行，来避免直流侧电压过低而报欠压故障。 欠压失速功能用于输入电源质量较差（电源电压向下波动较大或偶发性短暂停电）时，需要尽可能使变频器维持运行的场合。	01	★
P23.01	过压失速点	220V 电压等级：320V~400V 380V 电压等级：540V~800V 480V 电压等级：650V~950V 690V 电压等级：950V~1250V	机型决定	★
P23.02	欠压失速点	220V 电压等级：160V~300V 380V 电压等级：350V~520V 480V 电压等级：400V~650V 690V 电压等级：650V~900V	机型决定	★
P23.03	过压失速比例	0~10.0	1.0	☆
P23.04	欠压失速比例	0~20.0	4.0	☆
P23.05	欠压故障点	220V 电压等级:160V~300V 380V 电压等级:350V~520V 480V 电压等级:400V~650V 690V 电压等级:650V~900V	机型决定	★
P23.06	欠压故障检测时间	0.0s~30.0s	1.0s	☆
P23.07	硬件保护配置	个位：逐波限流使能位 0:无效； 1:有效 十位：对地短路使能位 0:无效； 1:有效	11	★
P23.10	超速检测值	0.0%~120.0% 最大频率	120.0%	☆
P23.11	超速检测时间	0.0s(不检测)~30.0s	1.0s	☆
P23.12	速度偏差过大检测值	0.0%~100.0%(电机额定频率)	20.0%	☆
P23.13	速度偏差过大检测时间	0.0s(不检测)~30.0s	0.0s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P23.14	输入缺相故障检测时间	0.0s(不检测)~30.0s	8.0s	☆
P23.15	输出缺相检测不平衡度	0%(不检测)~100%	30%	☆
P23.18	故障保护动作选择 1	个位: 输入缺相 0: 自由停车 1: 紧急停车 2: 按停机方式停机 3: 继续运行 十位: 用户自定义故障 1 百位: 用户自定义故障 2 千位: 通信故障 十/百/千位同个位	0000	☆
P23.19	故障保护动作选择 2	个位: 电机过载 0: 自由停车 1: 紧急停车 2: 按停机方式停机 3: 继续运行 十位: 电机过热 百位: 电机速度偏差过大 千位: 电机超速 十/百/千位同个位	0000	☆
P23.20	故障保护动作选择 3	个位: PID 反馈丢失 0: 自由停车 1: 紧急停车 2: 按停机方式停机 3: 继续运行 十/百/千位: 保留	0000	☆
P23.21	故障保护动作选择 4	个位: 输出缺相 0: 自由停车 1: 紧急停车 2: 按停机方式停机 十位: EEPROM 故障 0: 自由停车 1: 紧急停车 2: 按停机方式停机 3: 继续运行 百位: 保留 千位: 掉载故障 0: 自由停车 1: 紧急停车 2: 按停机方式停机 3: 继续运行	0000	☆
P23.24	故障自动复位源选择	按位定义: Bit0-欠压故障; Bit1-变频器过载 Bit2-变频器过温; Bit3-电机过载 Bit4-电机过温; Bit5-用户故障 1	0	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
		Bit6-用户故障 2; Bit7~15 保留		
P23. 25	故障重试源选择	按位定义: Bit0-输出过流; Bit1-保留 Bit2-保留; Bit3-直流母线过压 Bit4-保留; Bit5-保留 Bit6-变频器欠压; Bit7-输入缺相 Bit8-变频器过载; Bit9-变频器过热 Bit10-电机过载; Bit11-电机过热 Bit12-用户故障 1; Bit13-用户故障 2 Bit14-保留; Bit15-保留	0	☆
P23. 26	故障重试次数	0~99	0	☆
P23. 27	故障重试期间故障 D0 状态	0: 不动作; 1: 动作	0	☆
P23. 28	故障重试间隔时间	0. 1s~300. 0s	0. 5s	☆
P23. 29	故障重试次数清零时间	0. 1s~3600. 0s	10. 0s	☆
P23. 30	故障时继续运行频率选择	0: 以当前的运行频率运行 1: 以设定频率运行 2: 以上限频率运行 3: 以下限频率运行 4: 以异常备用频率运行	0	☆
P23. 31	异常备用频率	0. 0%~100. 0%(最大频率)	5. 0%	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
24 组 电机保护				
P24.00	电机过载保护增益	0.20~10.00	1.00	☆
P24.01	零速电机过载起始电流	50.0%~150.0%	100.0%	☆
P24.02	额定速度电机过载起始电流	50.0%~150.0%	115.0%	☆
电机在自冷模式下，低频时散热效果差，高频时散热效果好，P24.01和P24.02用于设定在零速和额定转速下的过载电流起始点，以获得在不同转速下的较为合理的过载保护时限曲线  左图：电机过载保护起始电流  右图：不同过载保护增益下的电机过载保护曲线 电机过载仅在 P24.04 个位等于 1 时对电机 1 进行过载保护或 P24.08 个位等于 1 时对电机 2 进行过载保护。P24.00 用于调整过载反时限曲线时间，如上右图所示，电机过载时限最低为 5.0s。 注意：用户需要根据电机的实际过载能力，正确设定 P24.00, P24.01 和 P24.02 三个参数值。若设置不合理，则容易发生电机过热损坏而变频器未及时报警保护的危险。				
P24.04	电机 1 保护选择	个位： 过载保护选择 0：关闭软件过载保护 1：使能软件过载保护 十位： 温度传感器保护 0：无 1：PT100 2：PT1000	01	☆
P24.05	电机 1 过热保护阈值	0.0℃~200.0℃	120.0℃	☆
P24.06	电机 1 保护预警系数	50%~100%	80%	☆
r24.07	电机 1 温度读取	单位:0.1℃	—	●
P24.08	电机 2 保护选择	个位： 过载保护选择 0：关闭软件过载保护 1：使能软件过载保护 十位： 温度传感器保护 0：无 1：PT100 2：PT1000	01	☆
P24.09	电机 2 过热保护阈值	0.0℃~200.0℃	120.0℃	☆
P24.10	电机 2 保护预警系数	50%~100%	80%	☆
r24.11	电机 2 温度读取	单位 0.1℃	—	●

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P24.12	掉载保护选择	0:无效; 1:有效	0	☆
P24.13	掉载检测水平	0.0~100.0%	10.0%	☆
P24.14	掉载检测时间	0.000s~60.000s	1.000s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
25 组 故障跟踪				
r25.00	最近发生的故障类型	故障类型详见《故障诊断与处理》章节	—	●
r25.01	故障时的输出频率	单位:0.01Hz	—	●
r25.02	故障时的输出电流	单位:0.1A	—	●
r25.03	故障时的母线电压	单位:V	—	●
r25.04	故障时的状态字 1	详见 r27.10 描述	—	●
r25.05	故障时的输入端子状态	Bit0~Bit6 对应 DI1~DI7 Bit12~Bit15 对应 VDI1~VDI4	—	●
r25.06	故障时的当次运行时间	单位:0.01s	—	●
r25.07	故障时的累积运行时间	单位:小时	—	●
r25.08	故障时的频率指令	单位:0.01Hz	—	●
r25.09	故障时的转矩指令	单位:0.1%相对于电机额定转矩	—	●
r25.10	故障时的编码器速度	单位:RPM	—	●
r25.11	故障时的电角度	单位:0.1°	—	●
r25.12	故障时的状态字 2	详见 r27.11 描述	—	●
r25.13	故障时的输出端子状态	按位定义, 0:无效, 1:有效。 Bit0: D01; Bit1: D02 Bit2: 继电器 1; Bit3: 继电器 2 Bit4: D03; Bit5: D04 Bit6: D05; Bit7: D06 Bit8: VD01; Bit9: VD02	—	●
r25.14	故障时的散热器温度	单位:0.1℃	—	●
r25.15	覆盖的低级别故障	故障类型详见《故障诊断与处理》章节	—	●

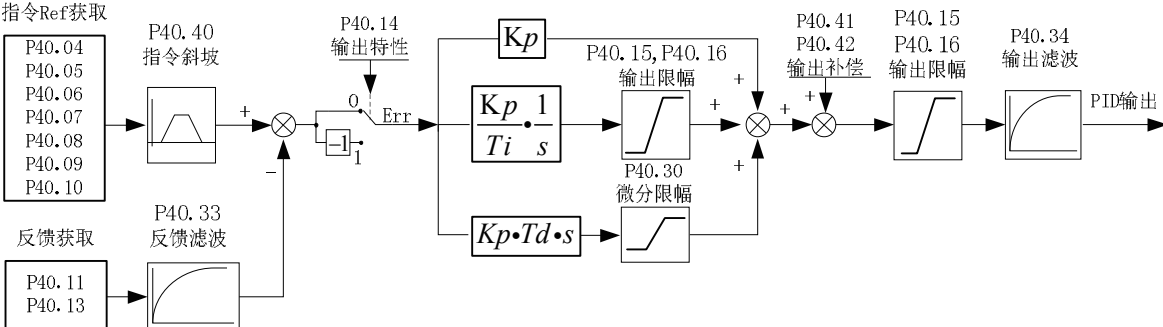
功能码	名称	描述	出厂值	属性
26 组 故障记录				
r26.00	前 1 次故障的类型	故障类型详见《故障诊断与处理》章节	—	●
r26.01	前 1 次故障时输出频率	单位:0.01Hz	—	●
r26.02	前 1 次故障时输出电流	单位:0.1A	—	●
r26.03	前 1 次故障时母线电压	单位:V	—	●
r26.04	前 1 次故障时状态字 1	详见 r27.10 描述	—	●
r26.05	前 1 次故障时输入端子状态	Bit0~Bit6 对应 DI1~DI7 Bit12~Bit15 对应 VDI1~VDI4	—	●
r26.06	前 1 次故障当次运行时间	单位:0.01s	—	●
r26.07	前 1 次故障累计运行时间	单位:小时	—	●
r26.08	前 2 次故障的类型	同前 1 次故障描述	—	●
r26.09	前 2 次故障时输出频率		—	●
r26.10	前 2 次故障时输出电流		—	●
r26.11	前 2 次故障时母线电压		—	●
r26.12	前 2 次故障时状态字 1		—	●
r26.13	前 2 次故障时输入端子状态		—	●
r26.14	前 2 次故障当次运行时间		—	●
r26.15	前 2 次故障累计运行时间		—	●
r26.16	前 3 次故障的类型	同前 1 次故障描述	—	●
r26.17	前 3 次故障时输出频率		—	●
r26.18	前 3 次故障时输出电流		—	●
r26.19	前 3 次故障时母线电压		—	●
r26.20	前 3 次故障时状态字 1		—	●
r26.21	前 3 次故障时输入端子状态		—	●
r26.22	前 3 次故障当次运行时间		—	●
r26.23	前 3 次故障累计运行时间		—	●

功能码	名称	描述	出厂值	属性
27 组 状态监控				
r27.00	运行频率	可通过 P21.17 设定单位	—	●
r27.01	设定频率	可通过 P21.17 设定单位	—	●
r27.02	方向标志位	Bit0:运行频率的方向(0-正方向;1-负方向,下同) Bit1:设定频率的方向 Bit2:主频率的方向 Bit3:辅频率的方向 Bit4:UpDown 偏移量的方向 Bit5:编码器反馈频率的方向 Bit6 以上保留	—	●
r27.03	母线电压	单位:1V	—	●
r27.04	VF 分离设定电压	单位:0.1%	—	●
r27.05	输出电压	单位:0.1V	—	●
r27.06	输出电流	单位:0.1A	—	●
r27.07	输出电流百分比	单位:0.1%(相对于变频器额定电流的百分比)	—	●
r27.08	输出转矩	0.1%	—	●
r27.09	目标转矩	0.1%	—	●
r27.10	驱动器状态字 1	Bit0:运行状态 0-停机; 1-运行; Bit1:电机转向 0-正向; 1-反向 Bit2:变频器 Ready 信号:0-未准备好; 1-已准备好 Bit3:故障状态 0-无故障; 1-有故障 Bit4~5:故障类型: 0-自由停车; 1-紧急停车; 2-按停机方式停机; 3:继续运行 Bit6:点动状态:0-非点动状态; 1-点动状态 Bit7:调谐状态:0-非调谐状态; 1-调谐状态 Bit8:直流制动:0-非直流制动; 1-直流制动 Bit9:保留 Bit10~11:加减速状态: 0:停止/零输出; 1:加速; 2:减速; 3:恒速 Bit12:保留 Bit13:电流限定状态:0-未受限; 1-受限中 Bit14:过压失速:0-未失速调节; 1-失速调节中 Bit15:欠压失速:0-未失速调节; 1-失速调节中	—	●
r27.11	驱动器状态字 2	Bit0~1:当前命令源:0-键盘; 1-端子; 2-通信 Bit2~3:当前选择的电机:0-电机 1; 1-电机 2 Bit4~5:当前控制方式:0-VF; 1-SVC; 2-VC Bit6~7:当前运行模式:0-速度; 1-力矩; 2-位置	—	●
r27.14	累积上电时间	单位:小时	—	●
r27.15	累积运行时间	单位:小时	—	●
r27.18	散热器温度	单位:0.1℃	—	●

功能码	名称	描述	出厂值	属性
r27.19	主频率	单位:0.01Hz	-	●
r27.20	辅频率	单位:0.01Hz	-	●
r27.21	UpDown 偏移量	单位:0.01Hz	-	●

功能码	名称	描述	出厂值	属性
30 组 Modbus 通信参数				
P30.00	通信类型	0: Modbus; 1~2: 保留	0	★
P30.01	本机地址	1~247 同一网络上的不同从机应设置不同的本机地址; 0 为广播地址, 所有从机变频器均可识别	1	★
P30.02	Modbus 通信波特率	0:1200 bps; 1:2400 bps 2:4800 bps; 3:9600 bps 4:19200 bps; 5:38400 bps 6:57600 bps; 7:115200 bps	3	★
P30.03	Modbus 数据格式	0: 1-8-N-1 (1 起始位+8 数据位+1 停止位) 1: 1-8-E-1 (1 起始位+8 数据位+1 偶校验+1 停止位) 2: 1-8-0-1 (1 起始位+8 数据位+1 奇校验+1 停止位) 3: 1-8-N-2 (1 起始位+8 数据位+2 停止位) 4: 1-8-E-2 (1 起始位+8 数据位+1 偶校验+2 停止位) 5: 1-8-0-2 (1 起始位+8 数据位+1 奇校验+2 停止位)	0	★
P30.04	Modbus 应答延时	本机应答主机的延时时间, 1~20ms	2ms	★
P30.05	Modbus 通信超时时间	0.0s(无效) ~ 60.0s 当此功能码有效时, 如果从机超过此时间未收到主机发过来的数据, 将报 Er. 485 故障。	0.0s	★
r30.06	Modbus 接收到的帧数目	每收到一帧, 此值加 1, 0~65535 循环计数	-	●
r30.07	Modbus 已发送的帧数目	每发送一帧, 此值加 1, 0~65536 循环计数	-	●
r30.08	Modbus 接收到的错误帧数目	每收到一个错误帧, 此值加 1, 0~65535 循环计数; 可用于判断通信受干扰的程度	-	●
P30.09	Modbus 主从选择	0: 从机 1: 主机(广播发送)	0	☆
P30.10	本机作主机时操作的从机寄存器	1~9 对应于 0x7001~0x7009	1	☆
P30.11	主机发送内容	0: 输出频率 1: 设定频率 2: 输出转矩 3: 目标转矩 4: PID 给定 5: PID 反馈 6: 输出电流	0	☆
P30.12	主机发送间隔时间	作为主机时, 发送完一帧数据后, 经过此延时再发送下一帧数据。 0.010~10.000s	0.100s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P30.13	从机接收比例系数	-10.00~10.00 从机寄存器 0x7001 和 0x7002 的值经过此比例系数后再生效。	1.00	☆
P30.14	通信专用寄存器速度单位	一些通信专用寄存器的单位可由此参数设定，详情见附录 A。 0: 0.01% 1: 0.01Hz 2: 1Rpm	0	☆
P30.15	Modbus 应答特性	当接收帧的格式为写寄存器时，此参数可设定是否回复主机。 0: 回复主机（标准 Modbus 协议） 1: 不回复主机（非标准 Modbus 协议）	0	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性															
40 组 过程 PID																			
r40.00	PID 最终输出实际值	只读, 单位:0.1%	-	●															
r40.01	PID 最终实际设定值	只读, 单位:0.1%	-	●															
r40.02	PID 最终实际反馈值	只读, 单位:0.1%	-	●															
r40.03	PID 调节器输入偏差值	只读, 单位:0.1%	-	●															
PID 通过对目标信号(指令)和被控量反馈信号的差值进行比例(P)、积分(I)和微分(D)运算, 调整变频器的输出频率等, 实现闭环系统, 使被控量稳定在目标值。 MT550 内置过程 PID 结构如下所示, 适用于流量控制、压力控制、温度控制及张力控制等应用场合。 																			
P40.04	PID 给定源	个位: PID 主给定源(ref1) 0: 数字给定 1: AI1 2: AI2 3: AI3 (扩展卡) 4: AI4 (扩展卡) 5: HDI 6: 通讯给定 十位: PID 辅给定源(ref2) 同个位	00	☆															
P40.05	PID 给定反馈量程	0.01~655.35	100.00	☆															
P40.06	PID 数字给定 0	0.00~P40.05	0.00	☆															
P40.07	PID 数字给定 1	0.00~P40.05	0.00	☆															
P40.08	PID 数字给定 2	0.00~P40.05	0.00	☆															
P40.09	PID 数字给定 3	0.00~P40.05	0.00	☆															
PID 给定源为数字给定时, Pid 数字给定 0~3 取决于 DI 端子功能 43(PID 数字给定端子 1)和 44(PID 数字给定端子 2): <table><tr><th>PID 数字给定端子 1</th><th>PID 数字给定端子 2</th><th>PID 数字给定值(0.1%)</th></tr><tr><td>0</td><td>0</td><td>P40.06 * 100.0% / P40.05</td></tr><tr><td>1</td><td>0</td><td>P40.07 * 100.0% / P40.05</td></tr><tr><td>0</td><td>1</td><td>P40.08 * 100.0% / P40.05</td></tr><tr><td>1</td><td>1</td><td>P40.09 * 100.0% / P40.05</td></tr></table> 举例说明: 当 AI1 作为 PID 反馈时, 如果满量程对应 16.0Kg 压力, 要求 PID 控制在 8.0Kg; 则将 P40.05 设为 16.00, PID 数字给定端子选择 P40.06, 将 P40.06 (PID 数字给定 0) 设置为 8.00 即可。					PID 数字给定端子 1	PID 数字给定端子 2	PID 数字给定值(0.1%)	0	0	P40.06 * 100.0% / P40.05	1	0	P40.07 * 100.0% / P40.05	0	1	P40.08 * 100.0% / P40.05	1	1	P40.09 * 100.0% / P40.05
PID 数字给定端子 1	PID 数字给定端子 2	PID 数字给定值(0.1%)																	
0	0	P40.06 * 100.0% / P40.05																	
1	0	P40.07 * 100.0% / P40.05																	
0	1	P40.08 * 100.0% / P40.05																	
1	1	P40.09 * 100.0% / P40.05																	
P40.10	PID 给定源选择	0:ref1 1:ref1+ref2	0	☆															

功能码	名称	描述	出厂值	属性
		2:ref1-ref2 3:ref1*ref2 4:ref1/ref2 5:Min(ref1, ref2) 6:Max(ref1, ref2) 7:(ref1+ref2)/2 8:ref1 与 ref2 切换		
P40.11	PID 反馈源	个位: PID 反馈源 1(fdb1) 0: AI1 1: AI2 2: AI3 (扩展卡) 3: AI4 (扩展卡) 4: HDI 5: 通讯给定 6: 电机输出电流 7: 电机输出频率 8: 电机输出转矩 9: 电机输出功率 十位: PID 反馈源 2(fdb2) 同个位	0	☆
P40.13	PID 反馈功能选择	0:fdb1 1:fdb1+fdb2 2:fdb1-fdb2 3:fdb1*fdb2 4:fdb1/fdb2 5:Min(fdb1, fdb2) 6:Max(fdb1, fdb2) 7:(fdb1+fdb2)/2 8:fdb1 与 fdb2 切换	0	☆
P40.14	PID 输出特性选择	0:正作用; 1:反作用	0	☆
PID 输出特性由 P40.14 和 Di 端子 42 号功能 PID 正/反作用切换共同决定: P40.14 = 0 且 PID 正/反作用切换端子(42 号 DI 功能)无效: PID 输出特性为正作用 P40.14 = 0 且 PID 正/反作用切换端子(42 号 DI 功能)有效: PID 输出特性为反作用 P40.14 = 1 且 PID 正/反作用切换端子(42 号 DI 功能)无效: PID 输出特性为反作用 P40.14 = 1 且 PID 正/反作用切换端子(42 号 DI 功能)有效: PID 输出特性为正作用				
P40.15	PID 输出上限	-100.0%~100.0%	100.0%	☆
P40.16	PID 输出下限	-100.0%~100.0%	0.0%	☆
P40.17	比例增益 KP1	0.0~200.0%	5.0%	☆
P40.18	积分时间 TI1	0.00s(无积分作用)~20.00s	1.00s	☆
P40.19	微分时间 TD1	0.000s~0.100s	0.000s	☆
P40.20	比例增益 KP2	0.0~200.0%	5.0%	☆
P40.21	积分时间 TI2	0.00s(无积分作用)~20.00s	1.00s	☆
P40.22	微分时间 TD2	0.000s~0.100s	0.000s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P40.23	PID 切换条件	0: 不切换, 使用 KP1、TI1、TD1 1: 通过 DI 端子切换 DI 端子 41 号功能无效时使用 KP1、TI1、TD1; 有效时使用 KP2、TI2、TD2 2: 根据偏差自动切换 PID 指令和反馈偏差绝对值小于 P40.24, 使用 KP1、TI1、TD1; 偏差绝对值大于 P40.25, 使用 KP2、TI2、TD2 参数; 偏差绝对值介于 P40.24~P40.25 之间, 两组参数线性过渡。	0	☆
P40.24	PID 参数切换偏差 1	0.0%~P40.25	20.0%	☆
P40.25	PID 参数切换偏差 2	P40.24~100.0%	80.0%	☆
P40.26	PID 积分分离阈值	0.0%~100.0%	100.0%	☆
P40.27	PID 初始值	0.0%~100.0%	0.0%	☆
P40.28	PID 初始值保持时间	0.00~650.00s	0.00s	☆
该功能仅在 P40.39 = 0 停机不计算时才有效, 变频器停机后 PID 输出复位, 若 P40.28 ≠ 0, 变频器运行后, PID 输出等于 PID 初始值, 并保持 P40.28 的时间。				
P40.29	PID 偏差极限	0.0%~100.0%	0.0%	☆
P40.30	PID 微分限幅	0.00%~100.00%	1.00%	☆
P40.33	PID 反馈滤波时间	0.000~30.000s	0.010s	☆
P40.34	PID 输出滤波时间	0.000~30.000s	0.010s	☆
P40.35	PID 反馈丢失检测值(下限)	0.0%(不检测)~100.0%	0.0%	☆
P40.36	PID 反馈丢失下限检测时间	0.000s(不检测)~30.000s	0.000s	☆
P40.37	PID 反馈丢失检出值(上限)	0.0%~100.0%(不检测)	100.0%	☆
P40.38	PID 反馈丢失上限检测时间	0.000s(不检测)~30.000s	0.000s	☆
P40.39	PID 停机运算	0: 停机不运算 1: 停机运算	0	☆
P40.40	PID 指令加减速时间	0.0s~6000.0s	0.0s	☆
P40.41	PID 补偿选择	0: 数字设定 1: AI1 2: AI2 3: AI3 (扩展卡)	0	☆
P40.42	PID 补偿数字设定	-100.0%~100.0%	0.0%	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
41 组 休眠功能				
P41.00	休眠/唤醒源选择	个位: 休眠源选择 0: 无休眠功能 1: 输出频率休眠 2: AI1 休眠 3: AI2 休眠 4: AI3 休眠 5: AI4 休眠 十位: 唤醒源选择 0: 频率指令唤醒 1: AI1 唤醒 2: AI2 唤醒 3: AI3 唤醒 4: AI4 唤醒 百位: 休眠唤醒方向选择 0: 正方向 休眠源 (AI1~AI4) > P41.03, 变频器休眠 唤醒源 (AI1~AI4) < P41.04, 变频器唤醒 1: 反方向 休眠源 (AI1~AI4) < P41.03, 变频器休眠 唤醒源 (AI1~AI4) > P41.04, 变频器唤醒 ➤ 通常, 频率源为 PID 给定时, 休眠唤醒方向和 PID 作用方向 P40.14 相同。 ➤ 当休眠源和唤醒源相同时, 请注意 P41.03 和 P41.04 的大小关系。如果参数设置不合理, 当选择唤醒条件成立时, 即使休眠条件成立也无法进入休眠状态, 使用时需要特别注意。	010	☆
P41.01	频率休眠设定值	0.00Hz~600.00Hz, 输出频率小于该值进入休眠	0.00Hz	☆
P41.02	频率休眠唤醒值	0.00Hz~600.00Hz, 频率指令大于该值休眠唤醒	0.00Hz	☆
当选择频率休眠、频率唤醒时, 必须设置: P41.01 < P41.02。频率源为 PID 给定时, 使用频率唤醒则必须设置 PID 停机运算: P40.39 = 1。				
P41.03	模拟量休眠设定值	0~100.0%	0.0%	☆
P41.04	模拟量休眠唤醒值	0~100.0%	0.0%	☆
P41.05	进入休眠延时	0.0s~6000.0s	0.0s	☆
P41.06	休眠唤醒延时	0.0s~6000.0s	0.0s	☆
P41.07	休眠减速时间	取值范围由 P03.16 决定。 P03.16 = 2 时, 0.00~600.00s; P03.16 = 1 时, 0.0s~6000.0s; P03.16 = 0 时, 0s~60000s ➤ P41.07 设定为 0 时, 休眠停机方式为自由停车。	0.00s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
42 组 简易 PLC				
r42.00	PLC 当前运行阶段	只读	-	●
r42.01	PLC 当前段剩余时间	只读	-	●
r42.02	PLC 已循环的次数	只读	-	●
P42.03	PLC 运行方式	个位： 运行方式 0：运行完设定次数结束停机 1：运行完设定次数保持终值 2：一直循环 3：单次结束停机后 PLC 复位 十位： 掉电记忆选择 0：掉电不记忆 1：掉电记忆 百位： 停机记忆选择 0：停机不记忆 1：停机记忆	003	☆
P42.04	PLC 运行次数	1~60000	1	☆
P42.05	PLC 第 1 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定 注：运行时间不包括加减速时间, 下同	0.0	☆
P42.06	PLC 第 2 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.07	PLC 第 3 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.08	PLC 第 4 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.09	PLC 第 5 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.10	PLC 第 6 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.11	PLC 第 7 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.12	PLC 第 8 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.13	PLC 第 9 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.14	PLC 第 10 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.15	PLC 第 11 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.16	PLC 第 12 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.17	PLC 第 13 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.18	PLC 第 14 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.19	PLC 第 15 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.20	PLC 第 16 段运行时间	0.0~6553.5, 单位由 P42.21 决定	0.0	☆
P42.21	PLC 运行时间单位	0:秒; 1:分钟; 2:小时	0	☆
P42.22	第 1~4 段 PLC 加减速时间	个位:第 1 段加减速时间选择 十位:第 2 段加减速时间选择 百位:第 3 段加减速时间选择 千位:第 4 段加减速时间选择	0000	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
		取值及含义： 0：加减速时间 1 1：加减速时间 2 2：加减速时间 3 3：加减速时间 4 ➤ 加减速时间指：向本段 PLC 目标频率加速或减速时所使用的加速时间或减速时间。		
P42. 23	第 5~8 段 PLC 加减速时间	个位：第 5 段加减速选择 十位：第 6 段加减速选择 百位：第 7 段加减速选择 千位：第 8 段加减速选择 ➤ 取值及含义同 P42. 22。	0000	☆
P42. 24	第 9~12 段 PLC 加减速时间	个位：第 9 段加减速选择 十位：第 10 段加减速选择 百位：第 11 段加减速选择 千位：第 12 段加减速选择 ➤ 取值及含义同 P42. 22。	0000	☆
P42. 25	第 13~16 段 PLC 加减速时间	个位：第 13 段加减速选择 十位：第 14 段加减速选择 百位：第 15 段加减速选择 千位：第 16 段加减速选择 ➤ 取值及含义同 P42. 22。	0000	☆
P42. 26	PLC 停机减速时间	取值范围由 P03. 16 决定。 P03. 16 = 2 时， 0.00~600.00s； P03. 16 = 1 时， 0.0s~6000.0s； P03. 16 = 0 时， 0s~60000s	20.00s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
43 组 延时单元				
r43.00	延时单元输出状态	用于查看延时单元当前的输出状态。 采用位定义，Bit0~Bit5 分别表示延时单元 1~6 的输出状态，0 表示无效，1 表示有效。	-	●
MT550 变频器内置 6 个延时单元。延时单元可以采集功能码表所有可访问参数的 0~15 位的状态，经过延时处理以及逻辑选择，作为本延时单元的输出。延时单元 1 的流程框图如下，延时单元 2~6 同理。 示意图：延时单元 1 流程框图 延时单元既可以用于 Di/Do 的延时处理，也可以跟比较器、逻辑单元配合实现较灵活的时序功能。				
P43.01	延时单元 1~6 逻辑选择	000000B~111111B Bit0~Bit5 对应于延时单元 1~6，用于指定延时单元的输出是否取反。	0	☆
P43.02	延时单元 1 输入参数选择	00.00~98.99（功能码索引）	00.00	☆
P43.03	延时单元 1 输入位选择	0~15	0	☆
P43.04	延时单元 1 上升沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.05	延时单元 1 下降沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.06	延时单元 2 输入参数选择	00.00~98.99（功能码索引）	00.00	☆
P43.07	延时单元 2 输入位选择	0~15	0	☆
P43.08	延时单元 2 上升沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.09	延时单元 2 下降沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.10	延时单元 3 输入参数选择	00.00~98.99（功能码索引）	00.00	☆
P43.11	延时单元 3 输入位选择	0~15	0	☆
P43.12	延时单元 3 上升沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.13	延时单元 3 下降沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.14	延时单元 4 输入参数选择	00.00~98.99（功能码索引）	00.00	☆
P43.15	延时单元 4 输入位选择	0~15	0	☆
P43.16	延时单元 4 上升沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.17	延时单元 4 下降沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.18	延时单元 5 输入参数选择	00.00~98.99（功能码索引）	00.00	☆
P43.19	延时单元 5 输入位选择	0~15	0	☆
P43.20	延时单元 5 上升沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.21	延时单元 5 下降沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P43.22	延时单元 6 输入参数选择	00.00~98.99（功能码索引）	00.00	☆
P43.23	延时单元 6 输入位选择	0~15	0	☆
P43.24	延时单元 6 上升沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆
P43.25	延时单元 6 下降沿延时	0.0~3000.0s	0.0s	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
44 组 比较器与逻辑单元				
r44.00	比较器输出状态	按位定义, Bit0~Bit3 表示比较器 1~4 的输出。 0 表示无效, 1 表示有效。	-	●
r44.01	逻辑单元输出状态	按位定义, Bit0~Bit3 表示逻辑单元 1~4 的输出。 0 表示无效, 1 表示有效。	-	●
P44.02	比较器 1 输入值选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.03	比较器 1 参考值选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.04	比较器 1 逻辑选择	0: >; 1: <; 2: ≥; 3: ≤; 4: =; 5: ≠; 6: ≈	0	☆
P44.05	比较器 1 滞环宽度	0~65535	0	☆
MT550 内置 4 个比较器单元。比较器功能可以对两个任意功能码参数, 通过选择比较关系进行比较, 条件满足则输出 1, 否则输出 0。比较器输出结果可以作为 DI、VDI、延时单元等输入, 或者 DO、继电器等输出。使用户能更灵活的获得所需的逻辑功能。比较器 1 的示意框图如下(左), 其中滞环宽度方式如右图所示。比较器 2~4 不再一一举例。 图左：比较器示意图 图右：比较滞环示意图				
P44.06	比较器 2 输入值选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.07	比较器 2 参考值选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.08	比较器 2 逻辑选择	0: >; 1: <; 2: ≥; 3: ≤; 4: =; 5: ≠; 6: ≈	0	☆
P44.09	比较器 2 滞环宽度	0~65535	0	☆
P44.10	比较器 3 输入值选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.11	比较器 3 参考值选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.12	比较器 3 逻辑选择	0: >; 1: <; 2: ≥; 3: ≤; 4: =; 5: ≠; 6: ≈	0	☆
P44.13	比较器 3 滞环宽度	0~65535	0	☆
P44.14	比较器 4 输入值选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.15	比较器 4 参考值选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.16	比较器 4 逻辑选择	0: >; 1: <; 2: ≥; 3: ≤; 4: =; 5: ≠; 6: ≈	0	☆
P44.17	比较器 4 滞环宽度	0~65535	0	☆
P44.18	逻辑单元 1 参数 1 选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P44.19	逻辑单元 1 参数 2 选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.20	逻辑单元 1 输入位选择	个位: 参数 1 位选择 0~F(代表 0~15, P44.18 所选参数的第 0~15 位) 十位: 参数 2 位选择 0~F(代表 0~15, P44.19 所选参数的第 0~15 位)	0	☆
P44.21	逻辑单元 1 功能选择	0: 无功能 1: 与 2: 或 3: 与非 4: 或非 5: 异或 6: Ref1=1 置有效; Ref2=1 置无效 7: Ref1 上升沿置有效; Ref2 上升沿置无效 8: Ref1 上升沿, 信号取反 9: Ref1 上升沿, 输出 200ms 脉宽	0	☆
MT550 内置 4 组逻辑单元。逻辑单元可以参数 1 的 0~15 位中的任意一位数据和参数 2 的 0~15 位中的任意一位数据进行逻辑关系处理, 条件真输出 1, 否则输出 0。逻辑单元输出结果可以作为 DI、VDI、延时继电器等输入, DO、继电器等输出, 用户能更灵活的获得所需的逻辑功能。逻辑单元 1 的示意框图如下。				
P44.22	逻辑单元 2 参数 1 选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.23	逻辑单元 2 参数 2 选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.24	逻辑单元 2 输入位选择	个位: 参数 1 位选择 0~F(代表 0~15, P44.22 对应参数的第 0~15 位) 十位: 参数 2 位选择 0~F(代表 0~15, P44.23 对应参数的第 0~15 位)	0	☆
P44.25	逻辑单元 2 功能选择	0: 无功能 1: 与 2: 或 3: 与非 4: 或非 5: 异或 6: Ref1=1 置有效; Ref2=1 置无效 7: Ref1 上升沿置有效; Ref2 上升沿置无效 8: Ref1 上升沿, 信号取反 9: Ref1 上升沿, 输出 200ms 脉宽	0	☆
P44.26	逻辑单元 3 参数 1 选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.27	逻辑单元 3 参数 2 选择	00.00~98.99 (功能码索引)	00.00	☆
P44.28	逻辑单元 3 输入位选择	个位: 参数 1 位选择 0~F(代表 0~15, P44.26 对应参数的第 0~15 位) 十位: 参数 2 位选择	0	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
		0~F(代表 0~15, P44. 27 对应参数的第 0~15 位)		
P44. 29	逻辑单元 3 功能选择	0: 无功能 1: 与 2: 或 3: 与非 4: 或非 5: 异或 6: Ref1=1 置有效; Ref2=1 置无效 7: Ref1 上升沿置有效; Ref2 上升沿置无效 8: Ref1 上升沿, 信号取反 9: Ref1 上升沿, 输出 200ms 脉宽	0	☆
P44. 30	逻辑单元 4 参数 1 选择	00. 00~98. 99 (功能码索引)	00. 00	☆
P44. 31	逻辑单元 4 参数 2 选择	00. 00~98. 99 (功能码索引)	00. 00	☆
P44. 32	逻辑单元 4 输入位选择	个位: 参数 1 位选择 0~F(代表 0~15, P44. 30 对应参数的第 0~15 位) 十位: 参数 2 位选择 0~F(代表 0~15, P44. 31 对应参数的第 0~15 位)	0	☆
P44. 33	逻辑单元 4 功能选择	0: 无功能 1: 与 2: 或 3: 与非 4: 或非 5: 异或 6: Ref1=1 置有效; Ref2=1 置无效 7: Ref1 上升沿置有效; Ref2 上升沿置无效 8: Ref1 上升沿, 信号取反 9: Ref1 上升沿, 输出 200ms 脉宽	0	☆
P44. 34	常数设定 1	0~65535	0	☆
P44. 35	常数设定 2	0~65535	0	☆
P44. 36	常数设定 3	0~65535	0	☆
P44. 37	常数设定 4	-9999~9999	0	☆
P44. 38	位定义常数设定 1	0~65535(按位定义)	0	☆
P44. 39	位定义常数设定 2	0~65535(按位定义)	0	☆
P44. 40	位定义常数设定 3	0~65535(按位定义)	0	☆
P44. 41	位定义常数设定 4	0~65535(按位定义)	0	☆
➤ 常数设定一般用于比较单元或逻辑单元的参考输入。				

功能码	名称	描述	出厂值	属性
45 组 多功能计数器				
r45.00	计数器 1 输入值	电子齿轮前的计数值，也就是计数器 1 硬件接收到的脉冲个数，32 位只读数据	-	●
r45.02	计数器 1 计数值	电子齿轮后的计数值，32 位只读数据	-	●
P45.04	计数器 1 设定值	1~4294967295，计数器 1 的计数值（电子齿轮后）到达此设定时，D0 功能“计数器 1 设定值到达”有效。	1000	☆
P45.06	计数器 1 最大值	1~4294967295，设定计数器 1 的最大值（电子齿轮后）。	4294967295	☆
P45.08	计数器 1 电子齿轮分母	1~65535 计数器 1 计数值 = 计数器 1 输入值 $\times \frac{\text{电子齿轮分子}}{\text{电子齿轮分母}}$	1	☆
P45.09	计数器 1 电子齿轮分子	1~65535	1	☆
MT550 内置两个计数器：计数器 1 是 32 位带电子齿轮的多功能计数器；计数器 2 是 16 位普通计数器，无电子齿轮功能。现以计数器 1 为例，简单说明其功能与使用，计数器 2 不再具体说明。 计数器 1 通过 DI 功能“计数器 1 输入”对应的端子接收脉冲信号，脉冲信号经过电子齿轮后用于计数器 1 计数。当计数值到达设定值 (P45.04) 后，D0 功能“计数器 1 设定值到达”有效；当计数值到达最大值 (P45.06) 后，根据 P45.13 选择是停止计数还是复位计数值。 也可以通过 DI 端子来复位计数器，当 DI 端子为“计数器 1 复位”功能且端子有效时，计数器 1 复位。 举例：P45.04=3，P45.08=3，P45.09=1，计数器 1 功能如下图所示。 计数器输入： 电子齿轮前计数器： 1 2 3 4 5 6 7 8 9 0 1 2 3 4 电子齿轮后计数器： 1 2 3 0 1 设定值到达输出： 计数器复位DI输入： 通过设定合理的电子齿轮，计数器 1 除了计数功能，还可以实现定长等功能，用户在具体应用中灵活使用。				
r45.10	计数器 2 实际值	只读	-	●
P45.11	计数器 2 设定值	计数器 2 的计数值到达此设定时，D0 功能“计数器 2 设定值到达”有效。 设定范围：1~65535	1000	☆
P45.12	计数器 2 最大值	1~65535，设定计数器 2 的最大值。 设定范围：1~65535	65535	☆
P45.13	计数器 1 控制	个位： 计数方式 0：计到最大值后停止计数 1：计到最大值后复位，从 0 重新计数 十位： 计数器到达设定值后的动作 0：继续运行 1：自由停车 2：减速停车 3：紧急停车 百位： 掉电保存选项 0：掉电不保存计数值 1：掉电保存计数值	000	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
P45.14	计数器 2 控制	个位： 计数方式 0：计到最大值后停止计数 1：计到最大值后复位，从 0 重新计数 十位： 计数器到达设定值后的动作 0：继续运行 1：自由停车 2：减速停车 3：紧急停车 百位： 掉电保存选项 0：掉电不保存计数值 1：掉电保存计数值	100	☆

功能码	名称	描述	出厂值	属性
60 组 电机 2 基本参数				
P60.00	控制方式	同 P00.04	0	★
P60.01	上限频率选择	同 P01.07	0	★
P60.02	上限频率数字设定	下限频率 (P01.09) ~ 最大频率 (P01.06)	50.00Hz	☆
P60.04	加减速时间选择	0: 同电机 1 1: 加减速时间 3 当选择 1 时, 电机 2 加减速可通过 DI 端子 55 号功能“电机 2 加减速时间选择”在加减速时间 3/4 间切换或通过输出频率和 P60.05、P60.06 比较后在加减速 3/4 间切换。	0	★
P60.05	加速时间切换频率 2	0.00Hz~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
P60.06	减速时间切换频率 2	0.00Hz~最大频率 (P01.06)	0.00Hz	☆
61 组 电机 2 参数				
同 11 组 《电机 1 参数》				
62 组 电机 2 VF 控制参数				
同 12 组 《电机 1 VF 控制参数》				
63 组 电机 2 矢量控制参数				
同 13 组 《电机 1 矢量控制参数》				

第六章 故障诊断及对策

MT550 变频器具有完善的保护功能。若有故障发生，变频器会根据故障属性进行动作。对于比较严重的故障，变频器会直接封锁输出；对于一般性故障，则可配置为按预定的停机方式停机或继续运行。变频器发生故障后，故障继电器触点动作，显示面板上会显示故障代码。用户在寻求服务之前，可以先按本节提示进行自查，分析故障原因，找出解决方法。

故障名称	故障编码	操作面板显示	故障原因	故障处理对策
输出短路	1	Er. SC	1、电机绝缘老化 2、电缆破损而发生接触、短路 3、电机和变频器接线过长 4、输出晶体管击穿 5、变频器内部接线松动、或硬件不良 6、制动晶体管短路	1、确认电机的绝缘电阻，如果导通则更换电机 2、检查电机的动力线缆 3、加装电抗器或输出滤波器 4、寻求技术支持 5、寻求技术支持 6、检查制动电阻是否损坏、接线是否正确
加速过电流	2	Er. oC1	1、加速时间太短 2、电机绝缘老化、电缆破损、或其它原因导致相间短路或对地短路 3、变频器输出侧有接触器正在打开或关闭 4、转矩提升或 V/F 曲线不合适 5、控制方式为矢量且没有进行参数辨识 6、对正在旋转的电机进行启动 7、负载过大或突加冲击性负载	1、增大加速时间 2、排除外围故障 3、请确保变频器有输出时接触器不会发生开、闭 4、调整转矩提升量或V/F曲线 5、冷态下进行电机参数辨识 6、转速追踪启动或等电机停止后再启动 7、减小冲击性负载、增大变频器容量、如果是VF控制可尝试SVC或VC控制
减速过电流	3	Er. oC2	1、减速时间太短 2、电机绝缘老化、电缆破损、或其它原因而导致相间短路或对地短路 3、变频器输出侧有接触器正在打开或关闭 4、控制方式为矢量且没有进行参数辨识 5、负载过大或突加冲击性负载 6、没有加装制动单元和制动电阻	1、增大减速时间 2、排除外围故障 3、请确保变频器有输出时接触器不会发生开、闭 4、冷态下进行电机参数辨识 5、减小冲击性负载或增大变频器容量 6、加装制动单元及制动电阻
恒速过电流	4	Er. oC3	1、电机绝缘老化、电缆破损、或其它原因而导致相间短路或对地短路 2、变频器输出侧有接触器正在打开或关闭 3、转矩提升或 V/F 曲线不合适 4、控制方式为矢量且没有进行参数辨识 5、负载过大或突加冲击性负载	1、排除外围故障 2、请确保变频器有输出时接触器不会发生开、闭 3、调整转矩提升量或V/F曲线 4、冷态下进行电机参数辨识 5、减小冲击性负载、增大变频器容量、如果是VF控制可尝试SVC或VC控制
加速过电压	5	Er. oU1	1、输入电压偏高 2、输入电源中混有浪涌电压 3、有外力拖动电机运行，或制动型负载太重 4、加速时间过短 5、电机发生接地短路	1、将电源电压降到正常范围 2、安装DC电抗器 3、取消可拖动电机运行的外力，或加装制动单元 4、增大加速时间 5、排除发生接地短路的部位
减速过电压	6	Er. oU2	1、输入电压偏高 2、输入电源中混有浪涌电压 3、有外力拖动电机运行，或制动型负载太重 4、减速时间过短 5、电机发生接地短路	1、将电源电压降到正常范围 2、安装DC电抗器 3、取消可拖动电机运行的外力，或加装制动单元 4、增大减速时间 5、排除发生接地短路的部位

故障名称	故障编码	操作面板显示	故障原因	故障处理对策
恒速过电压	7	Er. oU3	1、输入电压偏高 2、输入电源中混有浪涌电压 3、有外力拖动电机运行，或制动型负载太重 4、加速或减速时间过短 5、电机发生接地短路	1、将电源电压降到正常范围 2、安装DC电抗器 3、取消可拖动电机运行的外力，或加装制动单元 4、增大加速时间或减速时间 5、排除发生接地短路的部位
欠压故障	8	Er. Lv1	1、输入缺相或瞬时停电 2、变频器输入端电压不在规范要求的范围 3、运行中切断电源 4、变频器内部接线松动，或硬件不良	1、检查输入电源是否有异常，输入电源端子是否松动、输入接触器或空气开关是否有异常 2、调整电压到正常范围 3、变频器停机后再断电 4、寻求技术支持 5、针对电源不稳定的情形，如果对性能要求较低，可尝试使能欠压失速功能（P23.00）
软启开关未吸合	9	Er. Lv2	1、瞬时停电 2、变频器输入端电压不在规范要求的范围 3、运行中切断电源 4、变频器内部接线松动，或硬件不良	1、检查输入电源是否有异常，输入电源端子是否松动、输入接触器或空气开关是否有异常 2、调整电压到正常范围 3、变频器停机后再断电 4、寻求技术支持 5、针对电源不稳定的情形，如果对性能要求较低，可尝试使能欠压失速功能（P23.00）
变频器过载	10	Er. oL	1、负载过大或发生电机堵转 2、大惯量负载加减速时间太短 3、VF控制时，转矩提升或 V/F 曲线不合适 4、变频器选型偏小 5、低速运行时过载	1、减小负载并检查电机及机械情况 2、增大加减速时间 3、调整转矩提升量或V/F曲线 4、选用功率等级更大的变频器 5、冷态时进行电机自学习、降低低速时的载波频率
电机过载	11	Er. oL1	1、负载过大或发生电机堵转 2、大惯量负载加减速时间太短 3、VF控制时，转矩提升或 V/F 曲线不合适 4、电机选型偏小 5、低速运行时过载 6、电机参数、电机保护参数设定不当	1、减小负载并检查电机及机械情况 2、正确设定电机参数及电机保护参数 3、增大加减速时间 4、调整转矩提升量或V/F曲线 5、选用功率等级更大的电机 6、冷态时进行电机自学习、降低低速时的载波频率 7、检查相关参数的设置
输入缺相	12	Er. iLP	1、三相输入电源不正常 2、硬件不良	1、检查并排除外围线路中存在的问题 2、寻求技术支持
输出缺相	13	Er. oLP	1、变频器到电机接线有松动、电机烧坏 2、电机运行时变频器三相输出不平衡 3、硬件不良	1、排除外围故障 2、检查电机三相绕组是否平衡；检查电机额定电流是否比变频器额定电流小太多 3、寻求技术支持
模块过热	14	Er. oH	1、环境温度过高 2、风道堵塞 3、风扇损坏 4、硬件不良	1、降低环境温度 2、清理风道 3、更换风扇 4、寻求技术支持

故障名称	故障编码	操作面板显示	故障原因	故障处理对策
电机过热	16	Er. oH3	1、温度传感器接线松动 2、电机温度过高 3、电机温度传感器检测温度大于设定阈值	1、检查温度传感器接线 2、提高载频、加强电机散热、降低负载、选择更大功率的电机 3、检查设定的阈值是否合理
逐波限流故障	17	Er. CbC	1、参考Er. SC、Er. oC1、Er. oC2、Er. oC3的故障原因	1、参考Er. SC、Er. oC1、Er. oC2、Er. oC3的故障处理对策
对地短路	18	Er. GF	1、电机烧坏或发生绝缘老化 2、电缆破损而发生接触、短路 3、电机电缆与⊕端子的分布电容较大 4、硬件不良	1、确认电机的绝缘电阻，如果导通则更换电机 2、检查电机的动力电缆，排除故障点 3、降低载波频率，加装输出电抗器 4、寻求技术支持
模块温度检测异常	20	Er. tCK	1、变频器硬件不良 4、环境温度过低	1、寻求技术支持 2、人工干预使驱动器温度升高
电流检测故障	21	Er. CUr	1、电流检测元件异常 2、驱动板异常 3、主控板异常	1、寻求技术支持 2、寻求技术支持 3、寻求技术支持
编码器断线	22	Er. PGL	1、发生电机堵转 2、编码器线数设置错误 3、编码器断线	1、检查电机及机械情况 2、正确设置编码器参数 3、检查编码器连线
电机超速故障	25	Er. oS	1、编码器参数设定不正确 2、没有进行参数辨识 3、电机过速度检测参数设置不合理	1、正确设置编码器参数 2、进行电机参数辨识 3、根据实际情况合理设置检测参数
速度偏差过大	26	Er. dEv	1、编码器参数设定不正确 2、没有进行参数辨识 3、速度偏差过大检测参数设置不合理 4、负载太重	1、正确设置编码器参数 2、进行电机参数辨识 3、根据实际情况合理设置检测参数 4、增大电流限幅、或减小负载
电机调谐故障1	27	Er. tU1	1、电机参数未按铭牌设置 2、电机电阻辨识异常	1、根据铭牌正确设定电机参数 2、请确保电机线连接正确；如果变频器输出到电机之间有接触器，请确保接触器已吸合
电机调谐故障2	28	Er. tU2	1、电机在旋转自学习时带了较重的负载。 2、变频器额定输出电流与电机额定电流相差太大。	1、脱开负载执行旋转自学习，或者执行静态自学习 2、更换匹配的变频器或电机
掉载故障	31	Er. LL	1、电机负载丢失 2、掉载保护参数（P24. 12~P24. 14）设置不合理	1、确认负载是否脱离 2、调整参数设置以符合实际运行工况
EEPROM读写故障	32	Er. EEP	1、EEPROM操作太过频繁 2、EEPROM芯片损坏	1、上位机应避免频繁操作EEPROM 2、更换主控板
运行时间到达	33	Er. TTA	1、变频器试用时间到达	1、联系经销商
485通讯故障	34	Er. 485	1、上位机工作不正常 2、通讯电缆的接线不正确，或者发生短路、断线 3、规定的时间内没有收到数据	1、检查上位机接线 2、检查通讯连接线是否有异常 3、正确设置P30. 01~P30. 05；确保上位机的通信配置与变频器一致；

故障名称	故障编码	操作面板显示	故障原因	故障处理对策
运行时PID反馈丢失	36	Er. FbL	1、PID反馈小于P40.35且持续P40.36设定的时间 2、PID反馈大于P40.37且持续P40.38设定的时间	1、检查 PID反馈信号是否有异常 2、检查P40.35~P40.38设置是否合理
自定义故障 1	37	Er. Ud1	DI/VDI端子功能设定为“用户自定义故障1”，且端子有效	1、检查故障源 2、复位运行
自定义故障 2	38	Er. Ud2	DI/VDI端子功能设定为“用户自定义故障2”，且端子有效	1、检查故障源 2、复位运行



故障编码用于通信读故障类型：通信读寄存器 r25.00、r26.00、r26.08、r26.16 时，回复的寄存器内容为故障编码。

第七章 选配件

7.1 制动组件选型

制动电阻用于消耗电机在制动或发电运行时向变频器回馈的能量，以实现快速制动或避免变频器报主回路过压故障。制动电阻的选型有两个参数：阻值和功率，通常情况下，系统的惯量越大、需要的减速时间越短、制动得越频繁，则制动电阻的选型应功率越大、阻值越小。

1、制动电阻功率计算

制动电阻的功率可根据下面公式计算：

$$P_R = P_B \times D$$

式中，

P_B ：制动过程的最大制动功率

D ：制动率（制动过程占整个工作过程的比例），由负载的工况特点来决定，常见场合的典型值如下表所示：

表 7-1 常见场合的制动率

应用场合	D 的取值
电梯	20%~40%
放卷、起重	40%~60%
一般场合	10%

2、制动电阻阻值的选择

可根据下面公式计算制动电阻的阻值：

$$R = \frac{U^2}{P_B}$$

公式中：

U ：制动时的直流母线电压（不同的机型取值不同，内置制动单元的机型可由 P22.12 设定）

3、制动组件选型表

表 7-2 MT550 变频器制动组件选型表

三相 380V 等级			
变频器型号	制动电阻推荐功率 ($P_B \leq P_N$, 10%制动率)	制动电阻推荐阻值	制动单元
MT550-0R7-T4B	100W	$\geq 200\Omega$	标准内置
MT550-1R5-T4B	150W	$\geq 180\Omega$	
MT550-2R2-T4B	300W	$\geq 180\Omega$	
MT550-4R0-T4B	500W	$\geq 90\Omega$	
MT550-5R5-T4B	800W	$\geq 60\Omega$	
MT550-7R5-T4B	1000W	$\geq 60\Omega$	
MT550-011-T4B	1.2KW	$\geq 25\Omega$	
MT550-015-T4B	1.5KW	$\geq 25\Omega$	
MT550-018-T4B	2.0KW	$\geq 18\Omega$	
MT550-022-T4B	2.5KW	$\geq 18\Omega$	
MT550-030-T4 (B)	3.0KW	$\geq 12\Omega$	内置可选

MT550-037-T4 (B)	3.7 KW	$\geq 8\Omega$	(含 B 表示有内置制动单元)
MT550-045-T4 (B)	4.5 KW	$\geq 8\Omega$	
MT550-055-T4 (B)	5.5 KW	$\geq 6\Omega$	
MT550-075-T4 (B)	7.5 KW	$\geq 6\Omega$	
MT550-090-T4 ~ MT550-560-T4	适配制动单元		外置

7.2 PG 卡选型

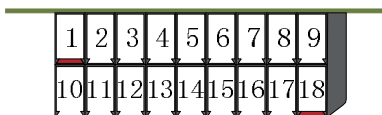
MT550 可选配的 PG 卡及支持的编码器如下表所示。

表 7-3 PG 卡型号一览表

型号	名称	用途
MT500-PG-INC1	增量式编码器 PG 卡	适配集电极开路型、推挽输出型、差分输出型编码器。
MT500-PG-INC2	可分频输出的增量式编码器 PG 卡	适配集电极开路型、推挽输出型、差分输出型编码器。 分频范围：0~63
MT500-PG-RT1	旋转变压器 PG 卡	适配旋转变压器。

(1) 增量式编码器 PG 卡

表 7-4 增量式编码器 PG 卡 (MT500-PG-INC1) 端口定义

引脚序号图	引脚序号	名称	用途	
	1, 10	PE	屏蔽接线端	
	2, 11	VCC	电源输出，用于给编码器供电 5V±2%，最大 200mA 12V±5%，最大 200mA	
	3, 12	GND	电源及信号公共端	
	4	/Z	编码器 Z-信号	
	5	Z	编码器 Z+信号	
	6	/B	编码器 B-信号	
	7	B	编码器 B+信号	
	8	/A	编码器 A-信号	
	9	A	编码器 A+信号	
	13	/W	编码器 W-信号	注：UVW 用于适 配同步机增量编 码器，未用到时 不用接线。
	14	W	编码器 W+信号	
	15	/V	编码器 V-信号	
	16	V	编码器 V+信号	
	17	/U	编码器 U-信号	
	18	U	编码器 U+信号	

◆ 集电极开路型、推挽输出型编码器接线:

通过 PG 卡上的 SW3 选择编码器供电电源, SW1 和 SW2 拨到 OC 一侧, 如下图所示:



图 7-1 集电极开路型、推挽输出型编码器拨码开关选择

接线时，PG 卡的/A、/B、/Z 端子不用接线，编码器的信号输出分别接到 PG 卡的 A、B、Z 端子，如下图所示：

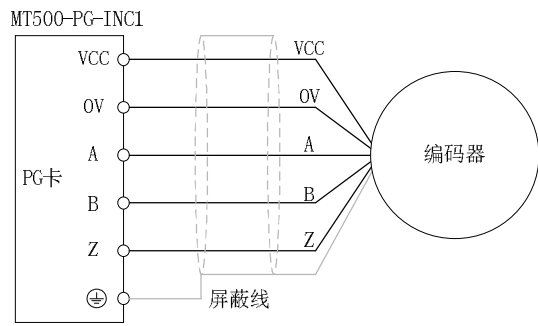


图 7-2 集电极开路型、推挽输出型编码器接线图

◆ 差分输出型编码器接线：

通过 PG 卡上的 SW3 选择编码器供电电源，SW1 和 SW2 拨到 TP 一侧，如下图所示：



图 7-3 差分输出型编码器拨码开关选择

PG 卡和编码器的接线按照丝印一对一连接。

（2）可分频输出的增量式编码器 PG 卡

MT500-PG-INC2 可分频式 PG 卡的输入信号可以是差分型，也可以是集电极开路型，通过拨码开关选择；输出信号有两组，集电极开路型和差分输出型；该 PG 卡的端口定义见下表。

表 7-5 可分频输出的增量式编码器 PG 卡（MT500-PG-INC2）端口定义

引脚序号图	引脚序号	名称	用途
	1	PE	屏蔽接线端
	2	VCC	电源输出，用于给编码器供电 5V±2%，最大 200mA 12V±5%，最大 200mA
	3	GND	电源及信号公共端
	4	/Z	编码器 Z-信号
	5	Z	编码器 Z+信号
	6	/B	编码器 B-信号
	7	B	编码器 B+信号
	8	/A	编码器 A-信号
	9	A	编码器 A+信号
	10	OZ	Z 信号分频输出

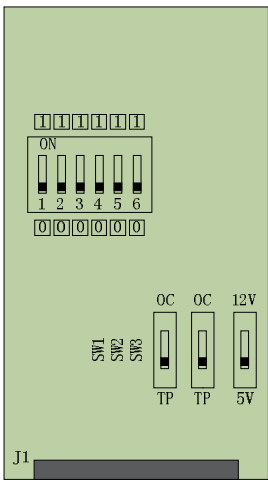
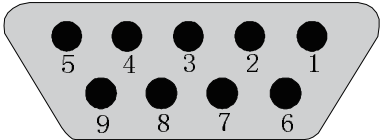
			(NPN 集电极开路型)
	11	OB	B 相脉冲分频输出 (NPN 集电极开路型)
	12	OA	A 相脉冲分频输出 (NPN 集电极开路型)
	13	/OZ	Z 信号分频输出 Z- (差分输出型)
	14	OZ	Z 信号分频输出 Z+ (差分输出型)
	15	/OB	B 相脉冲分频输出 B- (差分输出型)
	16	OB	B 相脉冲分频输出 B+ (差分输出型)
	17	/OA	A 相脉冲分频输出 A- (差分输出型)
	18	OA	A 相脉冲分频输出 A+ (差分输出型)

表 7-5 的分频卡示意图中，拨码开关从右到左依次表示分频数的 bit0~bit5，分频数范围为 0~63，分频数设为 0 和 1 表示不分频。

MT500-PG-INC2 的编码器接线请参考 MT500-PG-INC1 的说明。

(3) 旋转变压器 PG 卡

表 7-6 旋转变压器 PG 卡（MT550-PG-RT1）接口定义

引脚序号图	引脚序号	名称	用途
 (接口类型：DB9)	1	EXCLO	旋转变压器激励负
	2	EXC	旋转变压器激励正
	3	SIN	旋转变压器反馈 SIN 正
	4	SINLO	旋转变压器反馈 SIN 负
	5	COS	旋转变压器反馈 COS 正
	9	COSLO	旋转变压器反馈 COS 负
	6, 7, 8	NC	悬空

7.3 IO 扩展卡

◆ MT500-IOEX1 扩展卡

MT500-IOEX1 扩展卡是适用于 MT5XX 系列变频器的多功能 IO 扩展卡，可扩展 4 路 DI、2 路 AI、4 路 DO，其中 AI4 除了可用作普通电压型输入模拟量，还可以作为 PT100 型或者 PT1000 型温度检测输入。

MT500-IOEX1 扩展卡的端子定义如表 7-7 所示。

表 7-7 IO 扩展卡 (MT500-IOEX1) 接口定义

端子分布	序号	端子名称	功能描述	
123456789 101112131415161718	1	10V	模拟量输入参考电压	
	2	AI3	模拟量输入 3 输入 0~10V: 输入阻抗 22KΩ	
	3、10	GND	模拟地, 内部与 COM 隔离	
	4	DI6	数字量输入 6	输入频率: 0~200Hz 电压范围: 0~30V
	5	DI7	数字量输入 7	
	6	DI8	数字量输入 8	
	7	DI9	数字量输入 9	
	8、9、16	COM	+24V、PLC 及数字量输入输出的公共端	
	11	AI4	模拟量输入 4 输入: 0~10V	AI4 TMP NOR
			PT100 温度检测输入	AI4 TMP PTO NOR PT1
			PT1000 温度检测输入	AI4 TMP PTO NOR PT1
	12	DO3	开路集电极输出 3	电压范围: 0~24V
	13	DO4	开路集电极输出 4	
	14	DO5	开路集电极输出 5	
	15	DO6	开路集电极输出 6	
	17	PLC	数字输入电源端子	
			用于开关量输入高低电平切换, 出厂时与+24V 短接, 即 DI 低电平有效	
			外部电源输入时, 断开 PLC 与+24V 连接。	
			与 IO 板上的 PLC 为不同网络, 单独使用。	
	18	+24V	向外提供+24V 电源, 一般用作数字输入输出端子工作电源和外接传感器电源	

第八章 保养与维护

8.1 定期检查

使用环境中的温度、湿度、烟雾、粉尘、振动等，以及变频器自身元器件老化等诸多因素，都可能影响变频器正常运行甚至出现故障。因此必须对变频器进行日常检查、定期检查、部件更换等预防性维护。

8.1.1 日常检查

为避免变频器功能变差和产品损坏，请复印该检查表，每日对以下项目进行确认。

表 8-1 日常检查项目

检查项目	检查内容	故障时的对策	检查栏
电机	是否有异常振动及异常声响	➤ 确认电机的机械连接部。 ➤ 检查电机附近的外围部件。	
	电机是否有异常发热及变色现象	➤ 确认是否过载。 ➤ 确认环境温度。 ➤ 确认接线是否松动。	
变频器	变频器是否存在变形、变色现象	➤ 确认是否过载。 ➤ 确认环境温度。 ➤ 寻求客服支持。	
	变频器是否有异常振动	➤ 拧紧固定螺丝。	
	变频器是否附着有大量粉尘、油污	➤ 清扫干净（断电状态下）	
	冷却风扇是否损坏、堵塞	➤ 查看变频器运行时间，确定是否需要更换。 ➤ 清扫干净堵塞部位。	
	变频器输出电流是否高于额定值且持续一定时间	➤ 确认是否过载。 ➤ 确认电机参数的设定。	
电源	主回路电压是否正常	➤ 确认主回路各相电源电压是否在允许范围。 ➤ 检查电源输入。	

8.1.2 定期检查

一般情况下，建议 3~6 个月进行一次定期检查，以消除故障隐患及安全隐患。但请根据实际使用情况和的工作环境，确定实际的检查频度。



检查前请切断设备电源，等待 10 分钟以上，以免变频器内部的残余电压造成危险！

表 8-2 定期检查内容

检查项目	异常措施
变频器安装螺钉是否松动	用螺丝刀或套筒拧紧
主回路端子及接地端子螺钉是否松动	用螺丝刀或套筒拧紧
控制回路端子螺钉是否松动、插拔件是否松动	用螺丝刀拧紧，固定牢固
电路板是否积尘	用干燥的空气清扫
风道是否堵塞	用干燥的空气清扫
电力电缆、控制电缆有无损伤	更换破损电缆
外围电路、接触器、电机等是否有异常	更换部件或者排除隐患点。

8.2 易损部件的更换

变频器的易损部件主要有冷却风扇、电解电容、继电器等，其寿命与使用的环境及保养状况密切相关。表 8-3 列出了主要部件的更换时间及易损坏原因，可供参考。另外如果维护时发现异常，也请及时更换。

表 8-3 易损部件更换时间

易损部件	标准更换时间	易损坏原因	判定方法
风扇	3~6 万小时	轴承磨损、叶片老化	1、 扇叶有裂缝 2、 异常振动、噪音偏大
电解电容	4~5 万小时	输入电源品质差、环境温度较高、气压偏低、频繁的负载变化、电解质老化	1、 有液体漏出 2、 安全阀门凸出 3、 电容值超出许可范围 4、 绝缘电阻异常 5、 直流母线电压波动太大
继电器	5~10 万次	腐蚀、粉尘影响触点接触效果、触点动作过于频繁	触点失效

用户可参考变频器记录的累积上电时间、累积运行时间等信息，结合实际运行工况及外部环境，以确定更换年限。

8.3 变频器的保修说明

免费保修仅指变频器本身。

在正常使用情况下，从出厂之日起 18 个月（以机身上条形码为准）内发生故障或损坏，我公司负责免费保修。18 个月以上，将收取合理的维修费用；

在 18 个月内，如发生以下情况，也会收取一定的维修费用：

- 不按本手册中的说明操作使用，带来的机器损坏；
- 由于火灾、水灾、电压异常等造成的变频器损坏；
- 自行改造等造成的变频器损坏；
- 未经公司同意将变频器用于特殊用途时造成的变频器损坏。



详细保修说明请参见《产品保修卡》。

附录 A Modbus 通讯协议

MT550 变频器提供 RS485 通信接口，支持 Modbus-RTU 协议格式，适用于具备 RS485 总线的“单主多从”通讯网络。用户可通过 Modbus 通讯协议设定变频器运行命令、修改或读取功能码参数；另外 MT550 也可作为主机以广播方式与其他变频器通信。

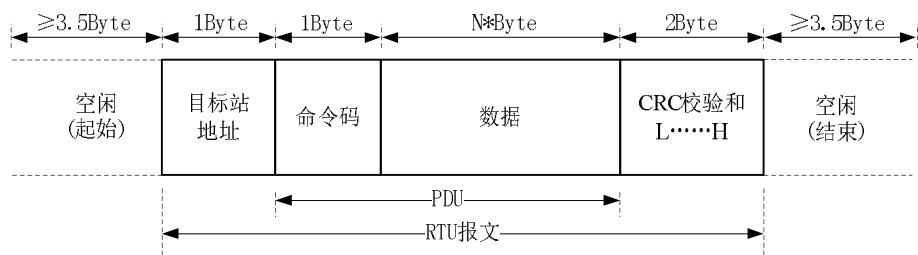
A.1 接口方式

RS485 异步半双工。

RS485 端子默认数据格式为：1-8-N-1（1 位起始位、8 位数据位、无奇偶校验、1 位停止位），默认波特率为：9600bps。参数设置见 30 组。

A.2 报文格式

MT550 系列变频器的 Modbus 报文包括起始标志、RTU 报文和结束标志。



其中 RTU 报文包括地址码、PDU（Protocol Data Uint,协议数据单元）和 CRC 校验。PDU 包括命令码和数据部分。
数据帧字段说明：

帧起始 START	大于 3.5 个字符传输时间的空闲。	
目标站地址 ADDR	通讯地址范围：1~247 从机地址，0 为广播地址。	
命令码 CMD	命令码	描述
	0x03	读取变频器多个寄存器。
	0x06	向变频器写入单个寄存器。
	0x10	向变频器写入多个寄存器。
	0x08	线路诊断。
数据	主要包括寄存器地址、寄存器数目和寄存器内容等，具体格式见 A.3 章节。	
CRCL	CRC16 校验值。传送时，低字节在前，高字节在后。	
CRCH	计算方法详见 A.5 章节。	
帧结束 END	大于 3.5 个字符传输时间的空闲。	

A.3 命令码解释

A.3.1 命令码 0x03 读多个寄存器

- 请求 PDU

命令码	1 个字节	0x03
起始地址	2 个字节	0x0000~0xFFFF（高 8 位地址在前）
寄存器数量	2 个字节	0x0001~0x0010（1~16，高 8 位在前）

- 响应 PDU

命令码	1 个字节	0x03
-----	-------	------

字节数	1 个字节	2*N (N 为寄存器数量)
寄存器值	2*N 个字节	寄存器值高 8 位在前； 先发送起始地址的寄存器值。

- 错误 PDU

命令码	1 个字节	0x83
异常码	1 个字节	见 A.4 章节异常响应信息

警示：目前 Modbus 协议 0x03 命令码不支持跨组读取多个功能码，若超过当前组的功能码个数，将回复错误帧！

A.3.2 命令码 0x06 写单个寄存器

- 请求 PDU

命令码	1 个字节	0x06
起始地址	2 个字节	0x0000~0xFFFF (高 8 位地址在前)
寄存器值	2 个字节	0x0000~0xFFFF (寄存器值高 8 位在前)

- 响应 PDU

命令码	1 个字节	0x06
寄存器地址	2 个字节	0x0000~0xFFFF (高 8 位地址在前)
寄存器值	2 个字节	0x0000~0xFFFF (寄存器值高 8 位在前)

- 错误 PDU

命令码	1 个字节	0x86
异常码	1 个字节	见 A.4 章节异常响应信息

A.3.3 命令码 0x10 写多个寄存器

- 请求 PDU

命令码	1 个字节	0x10
起始地址	2 个字节	0x0000~0xFFFF (高 8 位地址在前)
寄存器数量	2 个字节	0x0001~0x0010 (1~16, 高 8 位在前)
字节数	1 个字节	2*N (N 为寄存器数量)
寄存器值	2*N 个字节	寄存器值高 8 位在前； 先发送起始地址的寄存器值。

- 响应 PDU

命令码	1 个字节	0x10
起始地址	2 个字节	0x0000~0xFFFF (高 8 位地址在前)
寄存器数量	2 个字节	0x0001~0x0010 (1~16, 高 8 位在前)

- 错误 PDU

命令码	1 个字节	0x90
异常码	1 个字节	见 A.4 章节异常响应信息

A.3.4 命令码 0x08 线路诊断

MT550 的 Modbus 命令码 0x08 用于检查线路是否连通。

- 请求 PDU

命令码	1 个字节	0x08
子命令码	2 个字节	0x0000

数据	2 个字节	0x0000~0xFFFF
----	-------	---------------

● 响应 PDU

命令码	1 个字节	0x08
子命令码	2 个字节	0x0000
数据	2 个字节	同请求 PDU

● 错误 PDU

命令码	1 个字节	0x88
异常码	1 个字节	见 A.4 章节异常响应信息

A.4 异常响应信息

异常响应命令码 = 正常响应命令码 + 0x80，异常码取值及含义如下表所示：

异常码	名称	描述
0x01	无效命令码	从站接收到的命令码无效
0x02	非法寄存器地址	从站接收到的寄存器地址不存在； 读写的寄存器个数超出范围； 写多个寄存器时 PDU 中字节数不等于寄存器数。
0x03	帧格式错误	CRC 校验不通过； 帧长度不正确；
0x04	数据超出范围	从站接收到的数据超出对应寄存器最小值~最大值范围。
0x05	读写请求被拒绝	对只读型寄存器写操作； 运行状态下对运行只读型寄存器写操作。

A.5 CRC 校验

CRC (Cyclical Redundancy Check) 是指对除 CRC 校验码以外的报文内容按照校验算法进行运算，生成两个字节的校验码，附在发送报文中。接收设备重新计算收到消息的 CRC，并与接收到的 CRC 域中的值比较，如果两个 CRC 值不相等，则说明传输有错误。

因特网上有大量关于 CRC 校验的资料，关于 CRC 校验码生成算法，这里不再详述。

A.6 寄存器地址分布

MT550 的寄存器地址为 16 位数据，高 8 位表示功能码组号，低 8 位表示组内序号，发送时高 8 位在前。



32 位寄存器占用两个相邻的地址，偶数地址存储低 16 位，偶数地址的下一个地址（奇数地址）存储高 16 位。

在进行寄存器写操作时，为了避免 EEPROM 频繁写入导致存储器损坏，用寄存器地址的最高位表示是否存 EEPROM，最高位为 1 表示存 EEPROM，为 0 表示仅存 RAM。也就是说，**如果希望写入的寄存器值掉电后保存，则应对原有寄存器地址加 0x8000。**

MT550 的寄存器地址表如下：

地址空间	描述
0x0000 ~ 0x6363	高 8 位表示组号 (0~99)，低 8 位表示组内序号 (0~99)，十六进制表示。 举例 1： 功能码 06.19，其地址为 0x0613 (0x06=6，0x13=19)。 十进制计算过程：$6 \times 256 + 19 = 1555 = 0x0613$ 举例 2： 功能码 27.06，其地址为 0x1B06 (0x1B=27，0x06=6)。 十进制计算过程：$27 \times 256 + 6 = 6918 = 0x1B06$ 举例 3： 写功能码 14.01，并希望掉电后保存，则地址为 0x8E01 (0x0E01+0x8000)

		十进制计算过程：14×256+1+32768 = 36353 = 0x8E01																						
通信 专用 地址	0x7000	通信命令。取值及功能如下： 0x0000：运行命令失效，相当于键盘控制下所有按键均无效； 0x0001：正转运行； 0x0002：反转运行； 0x0003：正转点动； 0x0004：反转点动； 0x0005：自由停车； 0x0006：减速停车； 0x0007：快速停车； 0x0008：故障复位。																						
	0x7001	通信速度给定。可由 30.14 设定此寄存器的单位。 0.01%（-100.00%~100.00%） 0.01Hz（0~600.00Hz） 1Rpm（0~65535Rpm）																						
	0x7002	通信力矩给定。0.01%（-300.00%~300.00%）																						
	0x7003	通信上限频率。可由 30.14 设定此寄存器的单位。 不同单位下的范围同 0x7001。																						
	0x7004	力矩模式限速值。可由 30.14 设定此寄存器的单位。 不同单位下的范围同 0x7001。																						
	0x7005	电动转矩限定。0.1%（0~300.0%）																						
	0x7006	发电转矩限定。0.1%（0~300.0%）																						
	0x7007	过程 PID 给定。0.01%（-100.00%~100.00%）																						
	0x7008	过程 PID 反馈。0.01%（-100.00%~100.00%）																						
	0x7009	VF 分离电压给定。0.1%（0~100.0%）																						
	0x700A	外部故障设定。																						
	0x700B	DO 状态设定，当 DO 功能（请参考 P07.01~P07.10）设定为 0（无功能）时，其状态来自该通信专用寄存器的设定，对应位为 1 表示有效。 本寄存器的位定义如下：																						
	<table><tr><td>Bit7</td><td>Bit6</td><td>Bit5</td><td>Bit4</td><td>Bit3</td><td>Bit2</td><td>Bit1</td><td>Bit0</td></tr><tr><td>保留</td><td>保留</td><td>保留</td><td>保留</td><td>RL2</td><td>RL1</td><td>DO2</td><td>DO1</td></tr></table>									Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	保留	保留	保留	保留	RL2	RL1	DO2
Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0																	
保留	保留	保留	保留	RL2	RL1	DO2	DO1																	
<table><tr><td>Bit15</td><td>Bit14</td><td>Bit13</td><td>Bit12</td><td>Bit11</td><td>Bit10</td><td>Bit9</td><td>Bit8</td></tr><tr><td>保留</td><td>保留</td><td>保留</td><td>保留</td><td>保留</td><td>保留</td><td>VDO2</td><td>VDO1</td></tr></table>									Bit15	Bit14	Bit13	Bit12	Bit11	Bit10	Bit9	Bit8	保留	保留	保留	保留	保留	保留	VDO2	VDO1
Bit15	Bit14	Bit13	Bit12	Bit11	Bit10	Bit9	Bit8																	
保留	保留	保留	保留	保留	保留	VDO2	VDO1																	

A.7 寄存器数据类型

寄存器数据类型有多种, 每一种类型的通信设定方法见下表所示:

寄存器数据类型	通信设定方法
16 位无符号数	0~65535 对应于 0xFFFF; 小数点无需处理。 举例: 将 P00.07 设定为 40.00Hz: 向 0x0007 地址写入 0x0FA0。
16 位有符号数	-32768~32767 对应于 0x8000~0x7FFFF。 举例: 将 P14.01 设定为 -50.0%: 向 0x0E01 地址写入 0xFE0C。

二进制数	表示 16 个位的值。 举例：读取到 0x0600 地址的内容为 0x0012，表示： r06.00 的 bit1=1，bit4=1；即 DI1 和 DI5（HDI）有效。
“个十百千”型	“个位”~“千位”分别对应于 0~3bit，4~7bit，8~11bit，12~15bit。 举例：将 P40.04 的“个位”设定为 AI1，“十位”设定为 AI2： 向 0x2804 地址写入 0x0021。
32 位无符号数	需要将两个寄存器的内容组合成 32 位数。 比如读取电度表 r16.00： 步骤 1：从起始地址 0x1000 读取 2 个寄存器 步骤 2：电度表读数 = ((UInt32)0x1001 的值<<16) + 0x1000 的值
32 位有符号数	同 32 位无符号数类似。仍然是偶地址的值表示低 16 位，偶地址的下一个地址（奇数）的值表示高 16 位。

A.8 变频器作为 Modbus 主站

MT550 可作为 Modbus 主站，目前仅支持广播方式组网。P30.09 设为 1 可启用主站模式，作为主站时的发送帧如下：

0x00	0x06	0x70	N	ValH	ValL	CRCL	CRCH
------	------	------	---	------	------	------	------

说明：

- 1. N 表示操作的从机寄存器，由 P30.10 设定。
- 2. Val 为发送的数据，Val = (ValH<<8) + ValL，由功能码 P30.11 来选择发送的数据内容。
- 3. 帧与帧之间的空闲时间由功能码 P30.12 设定。

手册内容如有更新，恕不事先通知。
版权所有，禁止任何未经授权的复制和抄袭。

深圳市默贝克驱动技术有限公司
Shenzhen MICFIND Drive Technology Co., Ltd.

地址：深圳市宝安区福永凤凰第三工业区腾丰四路
四号东露阳工业园5栋4-5F

网址：www.micfind.com.cn

全国服务热线：**400-002-0808**



微信扫一扫
获取最新资讯