# 第六章 参数一览表

## 用户参数 0

✓运转中可设定

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| | 0-00 | 机种识别（仅供读取） | 1：40W | 工厂设定 |
| | | | 2：100W | |
| | | | 3：200W | |
| | | | 4：400W | |
| | | | 5：750W | |
| | | | 6：1.5KW | |
| | 0-01 | 额定电流显示(仅供读取) | 40W：0.4A | 工厂设定 |
| | | | 100W：0.8A | |
| | | | 200W：1.6A | |
| | | | 400W：2.5A | |
| | | | 750W：4.2A | |
| | | | 1.5K：7.0A | |
| | 0-02 | 参数重置设定 | 10：参数回复工厂设定 | 0 |
| ✓ | 0-03 | 开机显示 | 0：F（频率指令） | 0 |
| | | | 1：H（输出频率） | |
| | | | 2：U（使用者定义） | |
| | | | 3：A（输出电流） | |
| ✓ | 0-04 | 定义多功显示内容 | 0：显示使用者定义(u) | 0 |
| | | | 1：显示计数内容(C) | |
| | | | 2：显示程序运转内容(1=tt) | |
| | | | 3：显示 DC-BUS 电压(U) | |
| | | | 4：显示输出电压(E) | |
| ✓ | 0-05 | 使用者定义比例设定 | 0.1～160 | 1.0 |
| | 0-06 | 软体版本 | 仅能读取 | #.# |
| | 0-07 | 输入参数锁密码 | 0～999 | 0 |
| | 0-08 | 设定参数锁密码 | 0～999 | 0 |

## 基本参数 1

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| | 1-00 | 最大操作频率 | 50.0～400Hz | 60.0 |
| | 1-01 | 最大频率设定 | 10.0～400Hz | 60.0 |
| | 1-02 | 最大输出电压设定 | 2.0～255V | 220 |
| | 1-03 | 中间频率设定 | 1.0～400Hz | 1.0 |



DELTA ELECTRONICS, INC. ALL RIGHTS RESERVED

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 1-04 | 中间电压设定 | 2.0～255V | 12.0 |
| | 1-05 | 最低输出频率设定 | 1.0～60.0Hz | 1.0 |
| | 1-06 | 最低输出电压设定 | 2.0～255V | 12.0 |
| | 1-07 | 上限频率 | 1～110% | 100 |
| | 1-08 | 下限频率 | 0～100% | 0.0 |
| ✓ | 1-09 | 第一加速时间 | 0.1～600 Sec | 10.0 |
| ✓ | 1-10 | 第一减速时间 | 0.1～600 Sec | 10.0 |
| ✓ | 1-11 | 第二加速时间 | 0.1～600 Sec | 10.0 |
| ✓ | 1-12 | 第二减速时间 | 0.1～600 Sec | 10.0 |
| ✓ | 1-13 | JOG 加速时间设定 | 0.1～600 Sec | 10.0 |
| ✓ | 1-14 | JOG 减速时间设定 | 0.0～600 Sec | 10.0 |
| ✓ | 1-15 | JOG 频率设定 | 1.0Hz~400Hz | 6.0 |
| | 1-16 | 自动加/减速设定 | 0：正常加／减速 | 0 |
| | | | 1：自动加速；正常减速 | |
| | | | 2：正常加速；自动减速 | |
| | | | 3：自动加/减速 | |
| | | | 4：正常加速；自动减速时，减速中失速防止 | |
| | | | 5：自动加速；自动减速时，减速中失速防止 | |
| | 1-17 | 加速 S 曲线设定 | 0～7 | 0 |
| | 1-18 | 减速 S 曲线设定 | 0～7 | 0 |

## 操作方式参数 2

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| | 2-00 | 主频率输入来源 | 0：由键盘输入 | 0 |
| | | | 1：由外部 AVI 输入 0～10V | |
| | | | 2：由外部 AVI 输入 4～20mA | |
| | | | 3：由面板上 V.R 控制 | |
| | | | 4：由 RS-485 通信界面输入 | |
| | 2-01 | 运转指令来源 | 0：由键盘操作 | 0 |
| | | | 1：由外部端子操作，键盘 STOP 有效 | |
| | | | 2：由外部端子操作，键盘 STOP 无效 | |
| | | | 3：由 RS-485 通信界面操作，键盘 STOP 有效 | |
| | | | 4：由 RS-485 通信界面操作，键盘 STOP 无效 | |
| | 2-02 | 停车方式 | 0：以减速煞车方式停止 | 0 |
| | | | 1：以自由运转方式停止 | |
| | 2-03 | 载波频率设定 | 3～10K Hz | 10 |
| | 2-04 | 反转禁止 | 0：可反转 | 0 |
| | | | 1：禁止反转 | |
| | | | 2：禁止正转 | |


DELTA ELECTRONICS, INC. ALL RIGHTS RESERVED

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 2-05 | ACI（4～20mA）断线处理 | 0：减速至 0Hz | 0 |
| | | | 1：立即停止显示 EF | |
| | | | 2：以最後频率运转 | |
| | 2-06 | 电源起动运转锁定 | 0：可运转 | 1 |
| | | | 1：不可运转 | |

## 输出功能参数 3

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| | 3-00 | 任意到达频率 | 1.0～400 Hz | 1.0 |
| ✓ | 3-01 | 计数值到达设定 | 0～999 | 0 |
| ✓ | 3-02 | 指定计数值到达 | 0～999 | 0 |
| ✓ | 3-03 | 多机能输出（继电器） | 0：无功能 | 8 |
| | | | 1：运转中指示 | |
| | | | 2：设定到达频率 | |
| | | | 3：零速 | |
| | | | 4：过转矩 | |
| | | | 5：外部中断（B.B.） | |
| | | | 6：低电压检出 | |
| | | | 7：交流马达驱动器操作模式 | |
| | | | 8：故障指示 | |
| | | | 9：任意频率到达 | |
| | | | 10：自动运转指令 | |
| | | | 11：一阶段运转完成 | |
| | | | 12：自动运转完成 | |
| | | | 13：自动运转暂停 | |
| | | | 14：设定计数到达 | |
| | | | 15：指定计数到达 | |
| | | | 16：驱动器准备完成 | |

## 输入功能参数 4

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| ✓ | 4-00 | 类比输入频率偏压 | 0.0～350Hz | 0.0 |
| ✓ | 4-01 | 偏压调整方向 | 0：正方向　　1：负方向 | 0 |
| ✓ | 4-02 | 输入频率增益 | 1～200％ | 100 |
| | 4-03 | 负偏压可反转 | 0：无负偏压 | 0 |
| | | | 1：负偏压可反转 | |
| | | | 2：负偏压不可反转 | |

第六章

DELTA ELECTRONICS, INC. ALL RIGHTS RESERVED

| | | | | |
|---|---|---|---|---|
| | 4-04 | 多功能输入选择一(M1)<br>(设定范围 d 0～d 20) | 0：无功能<br>1：M0:正转/停止，M1:反转/停止 | 1 |
| | 4-05 | 多功能输入选择二(M2) | 2：M0:正转/反转，M1:运转/停止 | 6 |
| | 4-06 | 多功能输入选择三(M3)<br>(设定范围 d0, d4～d20) | 3：M0,M1,M2: 三线式运转控制 | 7 |
| | | | 4：E.F，常开接点输入（N.O） | |
| | | | 5：E.F，常闭接点输入（N.C） | |
| | | | 6：RESET 指令 | |
| | | | 7：多段速指令一 | |
| | | | 8：多段速指令二 | |
| | | | 9：寸动频率指令 | |
| | | | 10：加/减速禁止 | |
| | | | 11：第一、二加减速时间切换 | |
| | | | 12：外部中断，常开接点（N.O）输入 | |
| | | | 13：外部中断，常闭接点（N.C）输入 | |
| | | | 14：上频率指令（Up command） | |
| | | | 15：下频率指令（Down command） | |
| | | | 16：自动程序运转执行 | |
| | | | 17：自动程序运转暂停 | |
| | | | 18：计数器触发信号输入 | |
| | | | 19：计数器清除 | |
| | | | 20：选择 ACI/取消 AVI | |

## 多段速以及自动程序运转参数 5

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| | 5-00 | 第一段速 | 0.0～400Hz | 0.0 |
| | 5-01 | 第二段速 | 0.0～400Hz | 0.0 |
| | 5-02 | 第三段速 | 0.0～400Hz | 0.0 |
| | 5-03 | 自动程序运转模式 | 0：自动运行模式取消 | 0 |
| | | | 1：自动运行一周期後停止 | |
| | | | 2：自动运行循环运转 | |
| | | | 3：自动运行一周後停止（STOP 间隔） | |
| | | | 4：自动运行循环运转（STOP 间隔） | |
| | 5-04 | PLC 运转方向 | 0～15 (0:正转　1:反转) | 0 |
| | 5-05 | PLC 第 0 段时间 | 0～65500 Sec | 0 |
| | 5-06 | PLC 第一段时间 | 0～65500 Sec | 0 |
| | 5-07 | PLC 第二段时间 | 0～65500 Sec | 0 |
| | 5-08 | PLC 第三段时间 | 0～65500 Sec | 0 |


DELTA ELECTRONICS, INC. ALL RIGHTS RESERVED

# 保护参数 6

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| | 6-00 | 过电压失速防止<br>动作电压 | 0:无效<br>350~410V | 390 |
| | 6-01 | 过电流失速防止<br>位准设定 | 0:无效<br>20~200% | 170 |
| | 6-02 | 过转矩检出功能选择 | 0:不检测 | 0 |
| | | | 1:定速运转中过转矩侦测，（oL2）继续运转 | |
| | | | 2:定速运转中过转矩侦测，（oL2）停止运转 | |
| | | | 3:加速中过转矩侦测，（oL2）继续运转 | |
| | | | 4:加速中过转矩侦测，（oL2）停止运转 | |
| | 6-03 | 过转矩检出位准 | 30～200％ | 150 |
| | 6-04 | 过转矩检出时间 | 0.1～10.0 Sec | 0.1 |
| | 6-05 | 电子热电驿选择 | 0：不动作 | 0 |
| | | | 1：以标准马达动作 | |
| | | | 2：以特殊马达动作 | |
| | 6-06 | 热电驿作用时间 | 30~600 Sec | 60 |
| | 6-07 | 最近第一异常记录 | 0：无异常记录 | 0 |
| | 6-08 | 最近第二异常记录 | 1：oc（过电流） | |
| | 6-09 | 最近第三异常记录 | 2：ov（过电压） | |
| | 6-10 | 最近第四异常记录 | 3：oH（过热） | |
| | 6-11 | 最近第五异常记录 | 4：oL（驱动器过载） | |
| | 6-12 | 最近第六异常记录 | 5：oL1（电子热动电驿） | |
| | | | 6：EF（外部异常） | |
| | | | 7：Reserved（保留） | |
| | | | 8：Reserved（保留） | |
| | | | 9：ocA（加速中过电流） | |
| | | | 10：ocd（减速中过电流） | |
| | | | 11：ocn（恒速中过电流） | |

# 特殊参数 7

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| ✓ | 7-00 | 电机满载电流 | 30~120％ | 85 |
| ✓ | 7-01 | 电机无载电流 | 0～90％ | 50 |
| ✓ | 7-02 | 转矩补偿 | 0～10 | 1 |
| ✓ | 7-03 | 转差补偿 | 0.0～10.0 | 0.0 |



DELTA ELECTRONICS, INC. ALL RIGHTS RESERVED

# 高功能参数 8

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| | 8-00 | 直流制动电压准位 | 0～30％ | 0 |
| | 8-01 | 启动时直流制动时间 | 0.0～60.0 Sec | 0.0 |
| | 8-02 | 停止时直流制动时间 | 0.0～60.0 Sec | 0.0 |
| | 8-03 | 直流制动的起始频率 | 0.0～400.0 Sec | 0.0 |
| | 8-04 | 瞬间停电再启动 | 0：瞬间停电後不继续运转 | 0 |
| | | | 1：瞬间停电後继续运转，由停电後频率往下追踪 | |
| | | | 2：瞬间停电後继续运转，由停电後频率往上追踪 | |
| | 8-05 | 允许停电时间 | 0.3～5.0 Sec | 2.0 |
| | 8-06 | 速度追踪 B.B 时间 | 0.3~5.0 Sec | 0.5 |
| | 8-07 | 速度追踪最大电流 | 30~200% | 150 |
| | 8-08 | 禁止设定频率 1 上限 | 0.0~400 Hz | 0.0 |
| | 8-09 | 禁止设定频率 1 下限 | 0.0~400 Hz | 0.0 |
| | 8-10 | 禁止设定频率 2 上限 | 0.0~400 Hz | 0.0 |
| | 8-11 | 禁止设定频率 2 下限 | 0.0~400 Hz | 0.0 |
| | 8-12 | 禁止设定频率 3 上限 | 0.0~400 Hz | 0.0 |
| | 8-13 | 禁止设定频率 3 下限 | 0.0~400 Hz | 0.0 |
| | 8-14 | 异常再启动次数 | 0~10 | 0 |
| | 8-15 | AVR 功能选择 | 0：有 AVR 功能 | 2 |
| | | | 1：无 AVR 功能 | |
| | | | 2：减速时，AVR 功能取消 | |
| | 8-16 | DC-bus 煞车准位 | 350～450V | 380 |
| | 8-17 | 直流制动的起始下限频率 | 0.0～400 Sec | 0.0 |

# 通讯参数 9

| | 参数 | 参数功能 | 设定范围 | 出厂值 |
|---|---|---|---|---|
| ✓ | 9-00 | 通讯位址 | 1～247 | 1 |
| ✓ | 9-01 | 通讯传送速度 | 0：Baud rate 4800 | 1 |
| | | | 1：Baud rate 9600 | |
| | | | 2：Baud rate 19200 | |
| ✓ | 9-02 | 传输错误处理 | 0：警告并继续运转 | 0 |
| | | | 1：警告且减速停车 | |
| | | | 2：警告且自由停车 | |
| | | | 3：不警告继续运转 | |


DELTA ELECTRONICS, INC. ALL RIGHTS RESERVED

| | | | | | |
|---|---|---|---|---|---|
| ✓ | 9-03 | 通讯 Watchdog 时间设定 | 0：禁能 | | 0 |
| | | | 1~20：1～20 Sec | | |
| ✓ | 9-04 | 通讯资料格式 | ASCII mode | 0：7,N,2 | 0 |
| | | | | 1：7,E,1 | |
| | | | | 2：7,O,1 | |
| | | | | 3：8,N,2 | |
| | | | | 4：8,E,1 | |
| | | | | 5：8,O,1 | |
| | | | RTU mode | 6：8,N,2 | |
| | | | | 7：8,E,1 | |
| | | | | 8：8,O,1 | |



DELTA ELECTRONICS, INC. ALL RIGHTS RESERVED