



YX8000系列高性能通用矢量变频器

用户手册



YX8000 系列无感矢量型变频器

使用说明书(V4.0)

前 言

感谢您使用本司生产的 YX8000 系列变频器。

YX8000 系列高性能矢量型变频器是本公司采用全新理念自主开发的一系列高性能，电流矢量型、低噪音变频器。在提高稳定性的前提下增加了简易 PLC、实用的 PID 调节（具有恒压供水功能），灵活的输入输出端子、参数在线修改、自识别信号传输故障、停电和停机参数存储、注塑机节能控制、摆频控制、RS485 控制、PG 编码器闭环控制、现场总线控制等一系列实用先进的运行、控制功能。为设备制造和终端客户提供了集成度高的一体化解决方案，对降低系统采购和运营成本，提高系统可靠性具有极大的帮助。

在使用 YX8000 系列变频器之前，请变频器使用者及相关技术人员仔细阅读使用说明书，以确保能正确安装和操作 YX8000 系列变频器，使变频器发挥其最佳性能。

本说明书如有改动，请以新版为准，恕不另行通行。

读者对象

本使用说明书适合以下人员阅读

变频器安装人员，工程技术人员（电气工程师、电气操作工等），设计人员。

本书约定

符号约定



注意 由于没有按要求操作，可能造成中等程度伤害或轻伤的情况。



危险 由于没有按要求操作，可能造成死亡或重伤的场合。

— 目 录 —

第一章 概要

1.1 产品确认-----	(6)
1.2 安全注意事项-----	(7)
1.3 使用注意事项-----	(10)
1.4 报废注意事项-----	(12)

第二章 产品介绍

2.1 变频器系列型号-----	(13)
2.2 产品技术规范-----	(14)
2.3 变频器的外观说明-----	(16)
2.4 变频器的安装尺寸-----	(16)
2.5 操作面板尺寸-----	(21)
2.6 制动电阻-----	(22)

第三章 变频器的安装及配线

3.1 安装方向与空间-----	(25)
3.2 外围设备的连接图-----	(26)
3.3 接线端子图-----	(27)
3.4 标准接线图-----	(33)
3.5 断路器、电缆、接触器、电抗器规格一览表-----	(34)
3.6 主回路的连接-----	(35)
3.7 符合 EMC 要求的安装指导-----	(37)

第四章 变频器的运行及操作说明

4.1 变频器的运行-----	(39)
4.2 键盘的操作与使用-----	(41)
4.3 运行状态-----	(47)

4.4 快速调试-----	(48)
---------------	------

第五章 功能参数表

5.1 表中符号说明-----	(49)
5.2 YX8000 通用系列功能参数一览表-----	(49)

第六章 详细功能码说明

6.1 基本运行功能参数组 P0 组-----	(67)
6.2 频率给定功能参数组 P1 组-----	(74)
6.3 起动制动参数组 P2 组-----	(75)
6.4 辅助功能参数组 P3 组-----	(77)
6.5 PLC 程序运行控制参数组 P4 组-----	(81)
6.6 PID 闭环控制参数组 P5 组-----	(85)
6.7 端子功能参数组 P6 组-----	(89)
6.8 显示控制参数组 P7 组-----	(97)
6.9 电机参数组 P8 组-----	(99)
6.10 电机参数组 P9 组-----	(100)
6.11 故障和保护功能组 PA 组-----	(102)
6.12 串行通讯参数组 PB 组-----	(105)
6.13 摆频和补充参数组 PC 组-----	(108)
6.14 变频器 PG 闭环和自身参数组 PD 组-----	(111)
6.15 厂家参数组 PE 组-----	(112)

第七章 故障诊断及处理

7.1 故障现象对策-----	(113)
7.2 常见故障及其他处理方法-----	(116)

第八章 保养和维护

8.1 保养和维护-----	(118)
----------------	-------

8.2 定期保养及维护-----	(118)
------------------	-------

第九章 串行口 RS485 通讯协议

9.1 通讯概述-----	(120)
9.2 通讯协议说明-----	(120)
9.3 协议内容-----	(121)
9.4 应用方式-----	(121)
9.5 总线结构-----	(121)
9.6 协议说明-----	(121)
9.7 通讯帧结构-----	(122)
9.8 命令码及通讯数据描述-----	(124)

第一章 注意事项

1.1 产品确认

开箱时，请认真确认：在运输中是否有破损或刮伤损坏现象，本机铭牌的额定值是否与您的订货要求相一致。

如发现有不良情况请与供货商或直接与我公司联系。

变频器型号说明

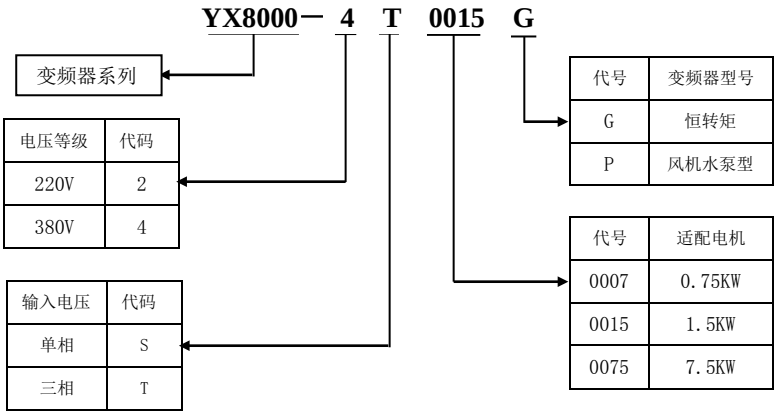


图 1-1 变频器型号说明

在变频器机箱的右侧板下方，贴有标示变频器型号及额定值的铭牌。

1.2 安全注意事项

● 拿到产品时的确认

	注意
1. 受损的变频器及缺少零部件的变频器，切勿安装。 有受伤的危险。	

● 安装

	注意
1. 搬运时，请托住机体的底部。 只拿住面板，有主体落下砸脚受伤的危险。 2. 请安装在金属等不易燃烧的材料板上。 安装在易燃材料上，有火灾的危险。 3. 两台以上的变频器安装在同一控制柜内时，请设置冷却风扇，并使进风口的空气温度保持在 40℃ 以下。 由于过热，会引起火灾及其它事故。	

● 接线

	危险
1. 接线前，请确认输入电源已切断。 有触电和火灾的危险。 2. 请电气工程专业人员进行接线作业。	

有触电和火灾的危险。

3. 接地端子一定要可靠接地。

(380V 级：特别第 3 种接地)

有触电和火灾的危险。

4. 紧急停车端子接通后，一定要检查其动作是否有效。

有受伤的危险。(接线责任由使用者承担)

5. 请勿直接触摸输出端子，变频器的输出端子切勿与外壳连接，输出端子之间切勿短接。

有触电及引起短路的危险。



注意

1. 请确认交流主回路电源与变频器的额定电压是否一致。

有受伤和火灾的危险。

2. 请勿对变频器进行耐电压试验。

会造成半导体元器件等的损坏。

3. 请按接线图连接制动电阻或制动单元。

有火灾的危险。

4. 请用指定力矩的螺丝刀紧固端子。

有火灾的危险。

5. 请勿将输入电源线接到输出 U、V、W 端子上。

电压加在输出端子上，会导致变频器内部损坏。

6. 请勿将移相电容及 LC/RC 噪声滤波器接入输出回路。

会导致变频器内部损坏。

7. 请勿将电磁开关、电磁接触器接入输出回路。

变频器在带负载运行时，电磁开关、电磁接触器动作产生

的浪涌电流会引起变频器的过电流保护回路动作。

8. 请勿拆卸前面板外罩，接线时仅需拆卸端子外罩。

可能导致变频器内部损坏。

● **保养、检查**



危险

1. 请勿触摸变频器的接线端子，端子上有高压。
有触电的危险。
2. 通电前，请务必安装好端子外罩，拆卸外罩时，一定要断开电源。
有触电的危险。
3. 非专业技术人员，请勿进行保养、检查工作。
有触电的危险。



注意

1. 键盘板、控制电路板、驱动电路板上安装了 CMOS 集成电路，使用时请特别注意。
用手指直接触摸电路板，静电感应可能会损坏电路板上的集成芯片。
2. 通电中，请勿变更接线及拆卸端子接线。
运行中，请勿检查信号。会损坏设备。

1.3 使用注意事项

在使用 YX8000 系列变频器时，请注意以下几点：

1、恒转矩低速运行

变频器带普通电机长期低速运行时，由于散热效果变差，会影响电机寿命。如果需低速恒转矩长期运行，必须选用专用的变频电机。

2、电机绝缘的确认

应用 YX8000 系列变频器时，带电机前请先确认所用电机的绝缘，以防损坏设备。另外在电机所处环境比较恶劣时请定期检查电机的绝缘情况，以保证系统的安全工作。

3、负转矩负载

对于诸如提升负载之类的场合，常常会有负转矩发生，变频器会产生过流或过压故障而跳闸，此时应该考虑选配制动电阻。

4、负载装置的机械共振点

变频器在一定的输出频率范围内，可能会遇到负载装置的机械共振点，必须通过设置跳跃频率来避开。

5、改善功率因素的电容或压敏器件

由于变频器输出电压是脉冲波型，如果输出侧安装有改善功率因数的电容或防雷用压敏电阻等，会造成变频器故障跳闸或器件的损坏，务必请拆除，另外在输出侧建议不要加空气开关和接触器等开关器件，如图 1-3 所示。（如果必须在输出侧接开关器件，则在控制上必须保证开关动作时变频器的输出电流为零）

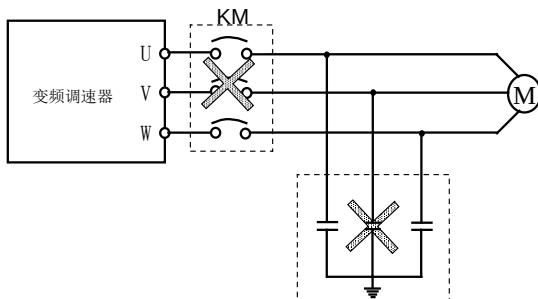


图 1-3 变频器输出端禁止使用电容器

6、基频设置时的降额使用

基频设置低于额定频率时，请注意电机的降额使用，以免电机过热烧坏。

7、在 50Hz 以上频率运行

若超过 50Hz 运行，除了考虑电机的振动、噪音增大外，还必须确保电机轴承及机械装置的使用速度范围，务必事先查询。

8、电机的电子热保护值

当选用适配电机时，变频器能对电机实施热保护。若电机与变频器额定容量不匹配，则务必调整保护值或采取其他保护措施，以保证电机的安全运行。

9、海拔高度与降额使用

在海拔高度超过 1000 米的地区，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。如图 1-4 所示为变频器的额定电流与海拔高度的关系曲线。

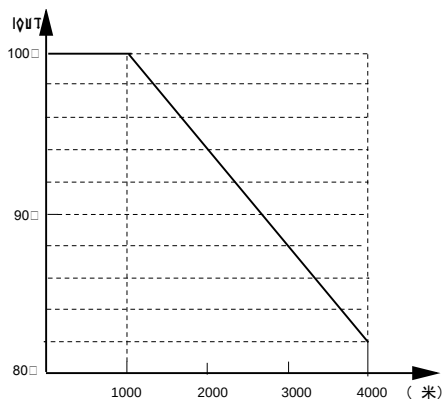


图 1-4 变频器额定输出电流与海拔高度降额使用图

10、关于防护等级

YX8000 变频器的防护等级 IP20 是指在选用状态显示单元或键盘的情况下达到的。

1.4 报废注意事项

在报废变频器时，请注意：

主回路的电解电容和印制板上电解电容焚烧时可能发生爆炸。塑胶件焚烧时会产生有毒气体。请作为工业垃圾进行处理。

第二章 产品介绍

2.1 变频器系列型号

YX8000 系列变频器有 220V 和 380V 两种电压等级。适配电机功率范围为：0.4KW~315KW。YX8000 系列变频器的型号如表 2-1 所示。

表 2-1 变频器系列型号说明

电压等级	变频器型号		额定容	额定输	适配电机
	通用型	风机水泵型	量 (KVA)	出电流	(KW)
220V 单相	YX8000-2S0004G		1.1	3.0	0.4
	YX8000-2S0007G		1.5	4.7	0.75
	YX8000-2S0015G		2.8	7.5	1.5
	YX8000-2S0022G		3.8	10.0	2.2
220V 三相	YX8000-2T0015G		3.0	7.0	1.5
	YX8000-2T0022G		4.0	10.0	2.2
380V 三相	YX8000-4T0007G	YX8000-4T0015P	1.5	2.5	0.75
	YX8000-4T0015G	YX8000-4T0022P	2.5	4.0	1.5
	YX8000-4T0022G	YX8000-4T0037P	3.0	6.0	2.2
	YX8000-4T0037G	YX8000-4T0055P	5.9	9.6	3.7
	YX8000-4T0055G	YX8000-4T0075P	8.5	14.0	5.5
	YX8000-4T0075G	YX8000-4T0110P	11	17.0	7.5
	YX8000-4T0110G	YX8000-4T0150P	17	25	11
	YX8000-4T0150G	YX8000-4T0185P	21.7	32	15
	YX8000-4T0185G	YX8000-4T0220P	25.7	39	18.5
	YX8000-4T0220G	YX8000-4T0300P	29.6	45	22
	YX8000-4T0300G	YX8000-4T0370P	39.5	60	30
	YX8000-4T0370G	YX8000-4T0450P	49.4	75	37
	YX8000-4T0450G	YX8000-4T0550P	60	91	45
	YX8000-4T0550G	YX8000-4T0750P	73.7	112	55
	YX8000-4T0750G	YX8000-4T0900P	99	150	75
	YX8000-4T0900G	YX8000-4T1100P	116	176	90
	YX8000-4T1100G	YX8000-4T1320P	138	210	110

	YX8000-4T1320G	YX8000-4T1600P	167	253	132
	YX8000-4T1600G	YX8000-4T1850P	200	304	160
	YX8000-4T1850G	YX8000-4T2000P	234	355	187
	YX8000-4T2000G	YX8000-4T2200P	248	377	200
380V 三相	YX8000-4T2200G	YX8000-4T2500P	280	426	220
	YX8000-4T2500G	YX8000-4T2800P	318	474	250
	YX8000-4T2800G	YX8000-4T3150P	342	520	280
	YX8000-4T3150G	YX8000-4T3500P	390	600	315
	YX8000-4T3500G	YX8000-4T4000P	435	660	350
	YX8000-4T4000G	YX8000-4T4500P	493	750	400
	YX8000-4T4500G	YX8000-4T5000P	560	850	450

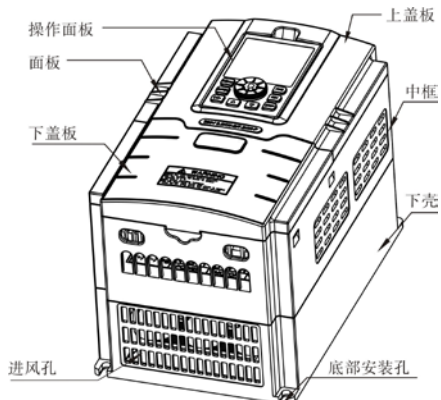
2.2 产品技术规范

项目		标准规范
输入	额定电压/频率	单相220V、三相220V、三相 380V；50Hz/60Hz
	变动容许值	电压：-20% ~ +20% 电压失衡率：<3% 频率：±5%
输出	额定电压	0~220V/380V
	频率范围	0Hz~500Hz
	频率解析度	0.01Hz
	过载能力	150%额定电流1分钟，180%额定电流3秒
主要控制功能	调制方式	优化空间电压矢量SVPWM调制
	控制方式	V/F控制、电流矢量控制、转矩控制、PG闭环矢量控制
	频率精度	数字设定：最高频率×±0.01%；模拟设定：最高频率×±0.2%
	频率分辨率	数字设定：0.01Hz；模拟设定：最高频率×0.1%
	起动频率	0.40Hz~20.00Hz
	转矩提升	自动转矩提升，手动转矩提升0.1%~30.0%
	V/F曲线	五种方式：恒转矩V/F曲线、1种用户定义多段V/F曲线方式和3种降转矩特性曲线方式(2.0次幂、1.7次幂和1.2次幂)
	加减速曲线	两种方式：直线加减速、S曲线加减速；七种加减速时间，时间单位(分/秒)可选，最长6000分钟

	直流制动	直流制动开始频率：0~15.00Hz 制动时间：0~60.0秒 制动电流：0~80%
	能耗制动	内置能耗制动单元，可外接制动电阻
	点动	点动频率范围：0.1Hz~50.00Hz, 点动加减速时间0.1~60.0秒
	内置PID	可方便地构成闭环控制系统
	多段速运行	通过内置PLC或控制端子实现14段多段速运行
	纺织摆频	可实现预置频率、中心频率可调的摆频功能
	自动电压调整 (AVR)	当电网电压变化时，维持输出电压恒定不变
	自动节能运行	根据负载情况，自动优化V/F曲线，实现节能运行
	自动限流	对运行期间电流自动限制，防止频繁过流故障跳闸
	恒压供水控制 功能	可以实现恒压供水控制功能。
	通讯功能	具有RS485标准通讯接口，支持ASCII和RTU两种格式的MODBUS通讯协议。具有主从多机联动功能
运行 功能	运行命令通道	操作面板给定；控制端子给定；串行口给定；可三种方式切换
	频率设定通道	键盘模拟电位器给定；键盘▲、▼键给定；功能码数字给定；串行口给定；端子UP/DOWN给定；模拟电压给定；模拟电流给定；脉冲给定；组合给定；可多种给定方式随时切换
	开关输入通道	正、反转指令；8路可编程开关量输入，可分别设定35种功能。
	模拟输入通道	2路模拟信号输入，4~20mA、0~10V可选
	模拟输出通道	模拟信号输出，4~20mA或0~10V可选，可实现设定频率、输出频率等物理量的输出
	开关、脉冲输出 通道	3路可编程开路集电极输出；2路继电器输出信号；1路0~20KHz脉冲输出信号，实现各种物理量输出
操作 面板	LED数码显示	可显示设定频率、输出电压、输出电流等参数
	外接仪表显示	输出频率、输出电流、输出电压显示等物理量显示
	按键锁定	实现按键的全部锁定
	参数拷贝	使用远控键盘可以实现变频器之间的功能码参数拷贝功能。
保护功能		过流保护；过压保护；欠压保护；过热保护；过载保护等
任选件		制动组件；远程操作面板；远程电缆；键盘安装座等
环境	使用场所	室内，不受阳光直射，无尘埃、腐蚀性气体、油雾、水蒸汽等
	海波高度	低于1000米（高于1000米时需降额使用）
	环境温度	-10℃~+40℃

结构	湿度	小于90%RH, 无结露
	振动	小于5.9米/秒 ² (0.6M)
	存储温度	-20℃~+60℃
	防护等级	IP20 (在选用状态显示单元或键盘的状态下)
结构	冷却方式	强制风冷
	安装方式	壁挂式, 柜内安装

2.3 变频器的外观说明



2.4 变频器的安装尺寸

变频器的安装尺寸示意图如下所示。

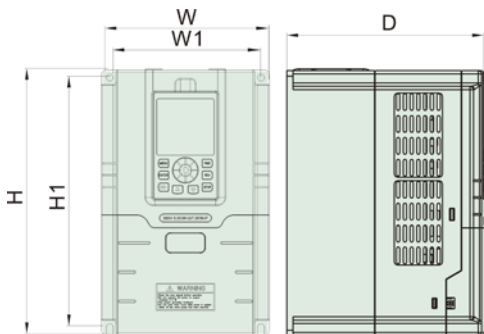


图 2-1 0.75~22KW (塑壳) 安装尺寸示意图

变频器型号		外形尺寸(mm)				安装尺寸		安装孔径
通用型	风机水泵型	H	W	D	H2	H1	W1	
YX8000系列 / 输入电压: 三相380V								
YX8000-4T0055G	YX8000-4T0075P	271	172	183	----	256	155	Φ5
YX8000-4T0075G	YX8000-4T0110P							
YX8000-4T0110G-M	YX8000-4T0150P-M							
YX8000-4T0110G	YX8000-4T0150P	330	200	200	----	316	188	Φ6
YX8000-4T0150G	YX8000-4T0185P							
YX8000-4T0185G	YX8000-4T0220P							
YX8000-4T0220G	YX8000-4T0300P							

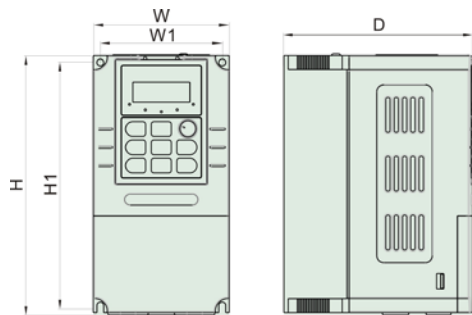


图 2-2 0.75~7.5KW (单显塑壳) 安装尺寸示意图

变频器型号		外形尺寸(mm)				安装尺寸		安装孔径
通用型	风机水泵型	H	W	D	H2	H1	W1	
YX8000系列 / 输入电压: 三相380V								
YX8000-4T0007G-C	YX8000-4T0015P-C	184	98	135	----	174	88	Φ5
YX8000-4T0015G-C	YX8000-4T0022P-C							
YX8000-4T0022G-M-C	YX8000-4T0037P-M-C							
YX8000-4T0022G-C	YX8000-4T0037P-C	230	118	153	----	220	108	Φ5
YX8000-4T0037G-C	YX8000-4T0055P-C							
YX8000-4T0055G-M-C	YX8000-4T0075P-M-C							
YX8000-4T0075G-M-C	YX8000-4T0110P-M-C							

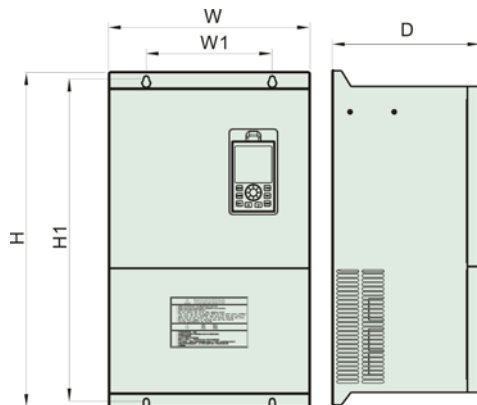


图 2-3 11~110KW (铁壳壁挂式) 安装尺寸示意图

变频器型号		外形尺寸(mm)				安装尺寸		安装孔径
通用型	风机水泵型	H	W	D	H2	H1	W1	
YX8000系列 / 输入电压: 三相380V								
YX8000-4T0110G-T	YX8000-4T0150P-T	360	248	210	----	347	170	Φ6
YX8000-4T0150G-T	YX8000-4T0185P-T							
YX8000-4T0185G-T	YX8000-4T0220P-T							
YX8000-4T0220G-T	YX8000-4T0300P-T	445	260	200	----	427	200	Φ6
YX8000-4T0300G-M	YX8000-4T0370P-M							
YX8000-4T0300G	YX8000-4T0370P	530	320	235	----	512	200	Φ8
YX8000-4T0370G	YX8000-4T0450P							
YX8000-4T0450G	YX8000-4T0550P	555	310	260	----	530	250	Φ10
YX8000-4T0550G	YX8000-4T0750P							
YX8000-4T0750G	YX8000-4T0900P	650	400	300	----	620	280	Φ14
YX8000-4T0900G	YX8000-4T1100P							
YX8000-4T1100G	YX8000-4T1320P							

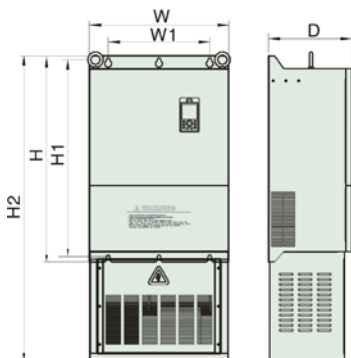


图 2-4 132~250KW 尺寸图

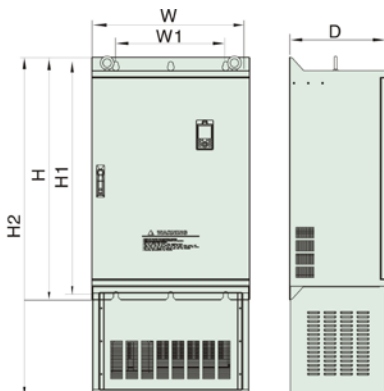


图 2-5 280~315KW 尺寸图

132~250KW(铁壳壁挂式)

变频器型号		外形尺寸(mm)				安装尺寸		安装孔径
通用型	风机水泵型	H	W	D	H2	H1	W1	
YX8000系列 / 输入电压: 三相380V								
YX8000-4T1320G	YX8000-4T1600P	790	450	300	1080	756	280	Φ 14
YX8000-4T1600G	YX8000-4T1850P							
YX8000-4T1850G	YX8000-4T2000P	810	550	330	1200	776	280	Φ 14
YX8000-4T2000G	YX8000-4T2200P							
YX8000-4T2200G	YX8000-4T2500P	810	640	350	1270	776	480	Φ 14
YX8000-4T2500G	YX8000-4T2800P							

280~315KW(铁壳壁挂式)

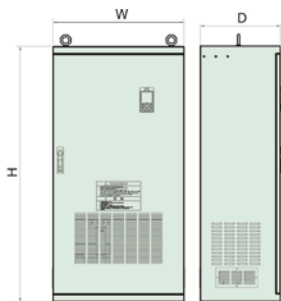
变频器型号		外形尺寸(mm)				安装尺寸		安装孔径
通用型	风机水泵型	H	W	D	H2	H1	W1	
YX8000系列 / 输入电压: 三相380V								
YX8000-4T2800G	YX8000-4T3150P	1200	720	372	1576	1150	500	Φ20
YX8000-4T3150G	YX8000-4T3500P							

160~250KW(柜式)

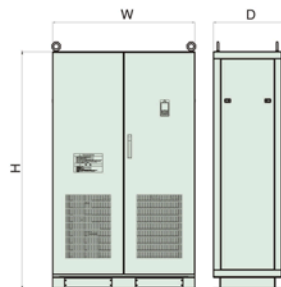
变频器型号		外形尺寸(mm)		
通用型	风机水泵型	H	W	D
YX8000系列 / 输入电压: 三相380V				
YX8000-4T1600G	YX8000-4T1850P	1080	450	300
YX8000-4T1850G	YX8000-4T2000P	1200	550	330
YX8000-4T2000G	YX8000-4T2200P			
YX8000-4T2200G	YX8000-4T2500P	1270	640	350
YX8000-4T2500G	YX8000-4T2800P			

280~315KW(柜式)

变频器型号		外形尺寸(mm)		
通用型	风机水泵型	H	W	D
YX8000系列 / 输入电压: 三相380V				
YX8000-4T2800G	YX8000-4T3150P	1440	720	440
YX8000-4T3150G	YX8000-4T3500P			

**350~800KW(柜式)**

变频器型号		外形尺寸(mm)		
通用型	风机水泵型	H	W	D
YX8000系列 / 输入电压: 三相380V				
YX8000-4T3500G	YX8000-4T4000P	1700	950	475
YX8000-4T4000G	YX8000-4T4500P	1900	950	475
YX8000-4T4500G	YX8000-4T5000P			
YX8000-4T5000G	YX8000-4T5600P	2000	1200	600
YX8000-4T5600G	YX8000-4T6300P			
YX8000-4T6300G	YX8000-4T7000P	2000	1500	600
YX8000-4T7000G	YX8000-4T8000P			
YX8000-4T8000G	YX8000-4T9000P			



2.5 操作面板尺寸

2.5.1 数码显示操作面板

数码显示操作面板尺寸图，如图 2-6 所示。



图 2-6 数码显示操作面板尺寸

适用机型：

YX8000 系列变频器 G 型	YX8000 系列变频器 P 型
YX8000-4T0007G~4T0075G	YX8000-4T0015P~4T0110P

2.5.2 液晶+数码显示操作面板

液晶+数码显示操作面板尺寸及其安装尺寸如图 2-7 所示。



图 2-7 液晶+数码显示操作面板尺寸、安装开孔尺寸

液晶+数码显示操作面板安装尺寸： 72mm × 131.2mm

适用机型：

YX8000 系列变频器 G 型	YX8000 系列变频器 P 型
YX8000-4T0110G~4T8000G	YX8000-4T0150P~4T8000P

操作面板对变频器进行运转、功能参数设定、状态监控等操作。

其中，LED 数码显示当前功能参数状态，LCD 液晶显示对该参数状态加以注释、说明。

2.6 制动电阻

YX8000 系列变频器中 15KW 以下变频器内含制动单元，如有能耗制动要求，请按表 2-8 选配制动电阻。制动电阻的连线安装如表 2-9 选配制动电阻。制动电阻的连线安装如图 2-8 所示。

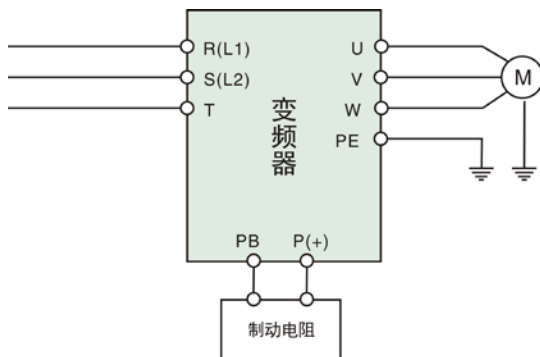


图 2-8 变频器与制动组件连线图

表 2-9 制动电阻选用表

规格型号	适用电机功率(KW)	电阻阻值(Ω)	电阻功率	制动单元
YX8000-4T0007G	0.75KW	300 Ω	400W	内置
YX8000-4T0015G	1.5KW	300 Ω	400W	内置
YX8000-4T0022G	2.2KW	200 Ω	500W	内置
YX8000-4T0037G	3.7KW	200 Ω	500W	内置
YX8000-4T0055G	5.5KW	100 Ω	800W	内置
YX8000-4T0075G	7.5KW	75 Ω	800W	内置
YX8000-4T0110G	11KW	50 Ω	1KW	内置
YX8000-4T0150G	15KW	40 Ω	1.5KW	内置
YX8000-4T0185G	18.5KW	30 Ω	4KW	内置
YX8000-4T0220G	22KW	30 Ω	4KW	内置
YX8000-4T0300G	30KW	20 Ω	6KW	内置(选配)
YX8000-4T0370G	37KW	16 Ω	9KW	内置(选配)
YX8000-4T0450G	45KW	13.6 Ω	9KW	外置
YX8000-4T0550G	55KW	20 Ω *2	12KW	外置
YX8000-4T0750G	75KW	13.6 Ω *2	18KW	外置
YX8000-4T0900G	90KW	20 Ω *3	18KW	外置
YX8000-4T1100G	110KW	20 Ω *3	18KW	外置

规格型号	适用电机功率(KW)	电阻阻值(Ω)	电阻功率	制动单元
YX8000-4T1320G	132KW	20 Ω *4	24KW	外置
YX8000-4T1600G	160KW	13.6 Ω *4	36KW	外置
YX8000-4T1850G	185KW	13.6 Ω *4	36KW	外置
YX8000-4T2000G	200KW	13.6 Ω *5	45KW	外置
YX8000-4T2200G	220KW	13.6 Ω *5	45KW	外置
YX8000-4T2500G	250KW	13.6 Ω *5	45KW	外置
YX8000-4T2800G	280KW	13.6 Ω *6	54KW	外置
YX8000-4T3150G	315KW	13.6 Ω *6	54KW	外置
YX8000-4T3500G	355KW	13.6 Ω *7	63KW	外置
YX8000-4T4000G	400KW	13.6 Ω *8	72KW	外置
YX8000-4T4500G	450KW	13.6 Ω *8	90KW	外置

第三章 变频器的安装及配线

3.1 安装方向与空间

YX8000 系列变频器为壁挂式变频器，应垂直安装，以利空气流通散热。变频器周围应按图 3-1 变频器安装间隔距离所示留出足够空间。变频器安装环境中通风扇位置如图 3-2 所示。

对于多台壁挂式变频器的安装，如图 3-3、图 3-4 所示；如在同一垂直方向上下安装时，请注意中间应用导流隔板，如图 3-3 所示。

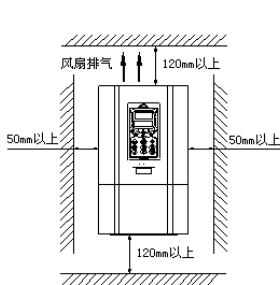


图 3-1 变频器安装间隔距离

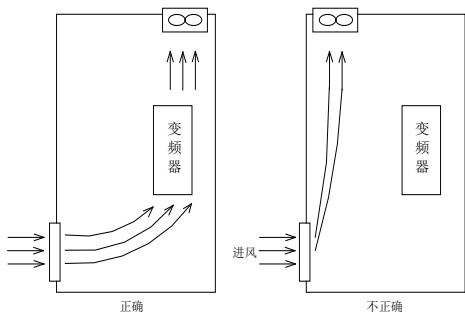


图 3-2 变频器安装环境中通风扇位置

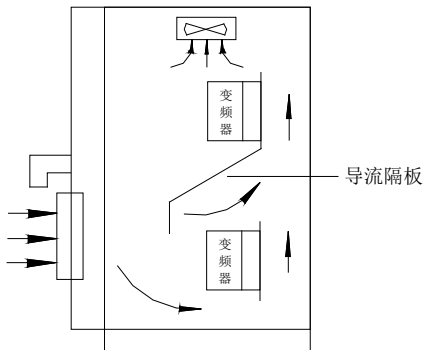


图 3-3 多台壁挂式变频器的安装 1

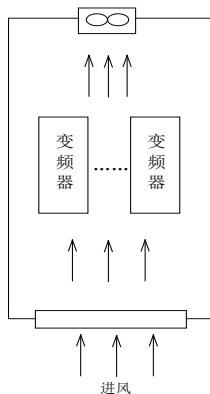


图 3-4 多台壁挂式变频器的安装 2

3.2 外围设备的连接图

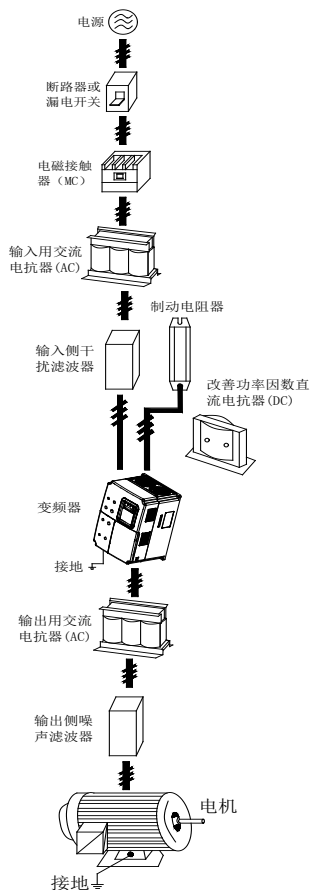


图 3-5 外围设备的连接图

3.3 接线端子图

3.3.1 主回路端子

适用机型	主回路端子	端子名称	功能说明
220V单相 0.4KW~2.2KW		L1、L2	单相交流220V输入端子
		U、V、W	三相交流输出端子
		E	接线端子
380V三相 0.75KW~1.5KW		R、S、T	三相交流380V输入端子
		U、V、W	三相交流输出端子
		P+、PB	制动电阻接线端子
380V三相 2.2KW~3.7KW		R、S、T	三相交流380V输入端子
		U、V、W	三相交流输出端子
		P+、PB	制动电阻接线端子
380V三相 5.5KW~22KW		R、S、T	三相交流380V输入端子
		U、V、W	三相交流输出端子
		P+、PB	制动电阻接线端子
380V三相 30KW~630KW		R、S、T	三相交流380V输入端子
		U、V、W	三相交流输出端子
		P+、P-	制动单元接线端子

3.3.2 主回路端子的功能说明如下

端子名称	功能说明
R、S、T	三相电源输入端子
P+、P-	外接制动单元预留端子
P+、PB	外接制动电阻预留端子
P1、(+)	外接直流电抗器预留端子
(-)	直流负母线输出端子
U、V、W	三相交流输出端子
E	接地端子 (PE)

3.3.3 控制回路的端子:

10V	CI	AM1	A02	485+	COM	PGA+	PGB+	X7	X5	X3	X1	Y2	24V
VI	GND	A01	10V	485-	COM	PGA-	PGB-	X6	X4	X2	Y3	Y1	PE

图 3-12 7.5KW 及以下控制回路 CN1 接线端子图

10V	CI	AM1	A02	485+	COM	X5	X3	X1	Y2	24V
VI	GND	A01	10V	485-	X6	X4	X2	Y3	Y1	PE

图 3-13 11kW 及以上控制回路接线 CN1 端子图

表 3-4 控制回路 CN1 端子功能表

类别	端子 标号	名称	端子功能说明	规格
通讯	485+	RS485 通讯接口	RS485 差分信号正端	标准 RS485 通讯接口, 请使用双绞线或屏蔽 线
	485-		RS485 差分信号负端	
多功 能输 出端 子	Y1	开路集电极输出 端子 1	可编程定义为多种功能的开关量 输出端子, 详见第六章 6.5 节端 子功能参数 P6.10 输出端子功能 介绍. (公共端: COM)	光耦隔离输出 工作电压范围: 9~30V 最大输出电流: 50mA 使用方法见 P6.10 参数说 明
	Y2	开路集电极输出 端子 2	可编程定义为多种功能的开关量 输出端子, 详见第六章 6.5 节端 子功能参数 P6.11 输出端子功能 介绍. (公共端: COM)	光耦隔离输出 工作电压范围: 9~30V 最大输出电流: 50mA 使用方法见 P6.10 参数说 明
	Y3	开路集电极输出 端子 3	可编程定义为多种功能的开关量 输出端子, 详见第六章 6.5 节端 子功能参数 P6.12 输出端子功能 介绍. (公共端: COM)	光耦隔离输出 工作电压范围: 9~30V 最大输出电流: 50mA 使用方法见 P4.10 参数说 明
模拟 量输 入	VI	模拟量输入 VI	接受模拟电压量输入 (参考地: GND)	输入电压范围: 0~10V (输入阻抗: 47K Ω) 分辨率: 1/1000
	CI	模拟量输入 CI	接受模拟电压/电流量输入, 电 压、电流由跳线 JP1 选择, 出 厂默认电压(参考地: GND)	输入电压范围: 0~10V (输入阻抗: 47K Ω) 输入电流范围: 0~20mA (输入阻抗: 500 Ω) 分辨率: 1/1000
模拟 量输 出	A01	模拟量输出 A01	提供模拟电压输出, 可表示 7 种量(参考地: GND)	电压输出范围: 0~10V
	AM1	模拟量输出 AM1	提供模拟电流量输出, 可表示 7 种量(参考地: GND)	电流输出范围: 4~20mA
	A02	模拟量输出 A02	提供模拟电压输出, 可表示 7 种量。(参考地: GND)	电压输出范围: 0~10V

多功能输入端子	X1	多功能输入端子 1	可编程定义为多种功能的开关量输入端子, 详见第六章 6.7 节端子功能参数 (P6 组) 输入端子功能介绍。(公共端: COM)	光耦隔离输入输入阻抗: $R=2K\Omega$ 最高输入频率: 200Hz, 输入电压范围 9~30V。
	X2	多功能输入端子 2		
	X3	多功能输入端子 3		
	X4	多功能输入端子 4		
	X5	多功能输入端子 5		
	X6	多功能输入端子 6		
	X7	多功能输入端子 7		
电源	24V	+24V 电源	对外提供+24V 电源(负极端: COM)	最大输出电流: 100mA
	10V	+10V 电源	对外提供+10V 电源(负极端: GND)	最大输出电流: 50mA
	GND	+10V 电源公共端	模拟信号和+10V 电源的参考地	COM 和 GND 两者之间相互内部隔离
	COM	+24V 电源公共端	数字信号输入, 输出公共端	
编码信号	PGA+	码盘信号 A	脉冲编码器信号 A 相正	接差分输入脉冲编码器信号, 电源电压范围是+8V~24V
	PGA-		脉冲编码器信号 A 相负	
	PGB+	码盘信号 B	脉冲编码器信号 B 相正	
	PGB-		脉冲编码器信号 B 相负	

表 3-3 控制板 CN2 端子功能

类别	端子标号	名称	端子功能说明	规格
继电器输出端子	TA/RA	变频器多功能继电器输出端子	可编程定义为多种功能的继电器输出端子, 详见第六章 6.7 节端子功能参数 P6. 12, P6. 13 输出端子功能介绍。	TA-TC: 常闭, TA-TB: 常开触点容量: AC250V/2A ($\cos\Phi=1$) AC250V/1A ($\cos\Phi=0.4$) DC30V/1A
	TB/RB			
	TC/RC			

3.3.4 模拟输入输出端子的配线

(1) VI 端子接受模拟电压信号输入, 接线方式如下:

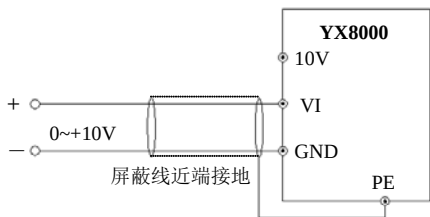


图 3-14 VI 端子配线图

(2) 模拟输出端子 AO1 的配线

模拟量输出端子 AO1 外接模拟表可指示多种物理量，跳线选择输出电流 (4~20mA) 和电压 (0~10V)。端子配线方式如图 3-9。

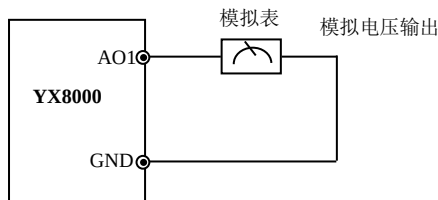


图 3-16 模拟输出端子配线

提示：

- (1) 使用模拟输入时，可在 VI 与 GND 或 CI 与 GND 之间安装滤波电容或共模电感。
- (2) 模拟输入、输出信号容易受到外部干扰，配线时必须使用屏蔽电缆，并良好接地，配线长度应尽可能短。

3.3.5 通讯端子的配线

变频器提供给用户的通信接口为标准的 RS485 通讯。

以下几种配线方法，可以组成单主单从或单主多从的控制系统。利用上位机 (PC 机或 PLC 控制器) 软件可实现对工控系统中变频器的实时监控，实现远程和高度自动化等复杂的运行控制功能。

- (1) 连接远控键盘与变频器也采用 RS485 接口，连接时将远控键盘的插头直接连接到 RS485 通讯端口即可。不需要设置任何参数，变频器本机键盘和远控键盘可同时工作。
- (2) 变频器 RS485 接口与上位机的连接：

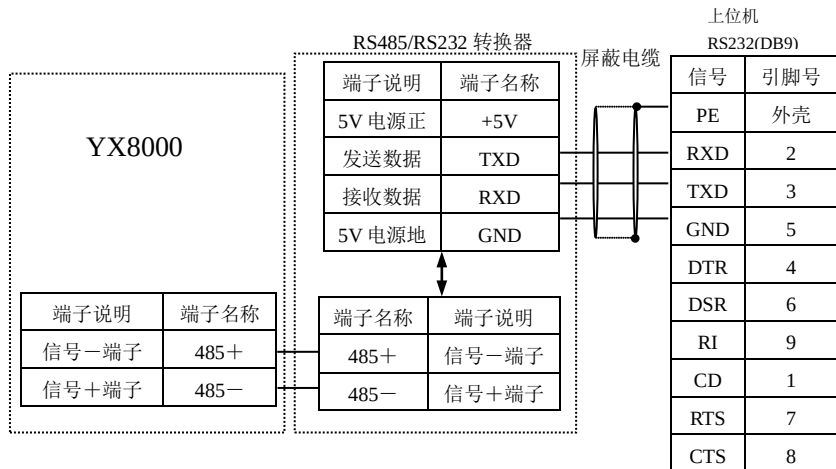


图 3-17 RS485-(RS485/232)-RS232 通讯配线

(3) 多台变频器可通过 RS485 连接在一起，由 PLC（或上位机）作主机控制，如图 3-12 所示，也可以其中一台变频器作主机，其它变频器作从机，如图 3-13 所示。随着连接台数的增加，通讯系统越容易受到干扰，建议按如下方式接线：

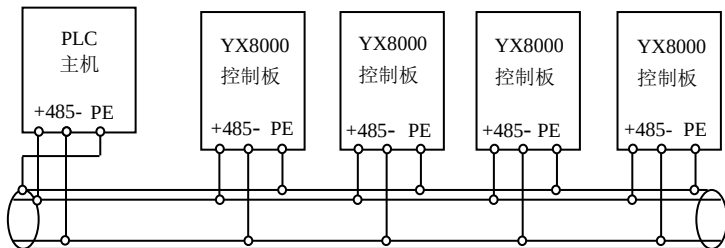


图 3-18 PLC 与变频器多机通信时的接线图(变频器、电机全部良好接地)

如果采用以上配线仍不能正常通讯，可尝试采取以下措施：

- (1) 将 PLC(或上位机)单独供电或对其电源加以隔离。
- (2) 通讯线上使用磁环；适当降低变频器载波频率。

3.3.6 编码器的配线

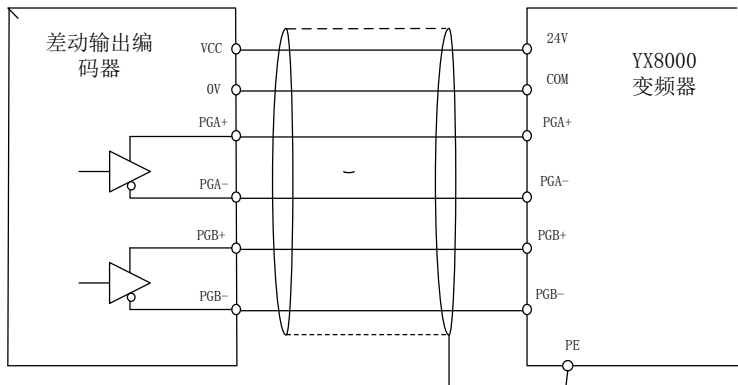


图 3-19 差动输出编码器接线图

3.4 标准接线图

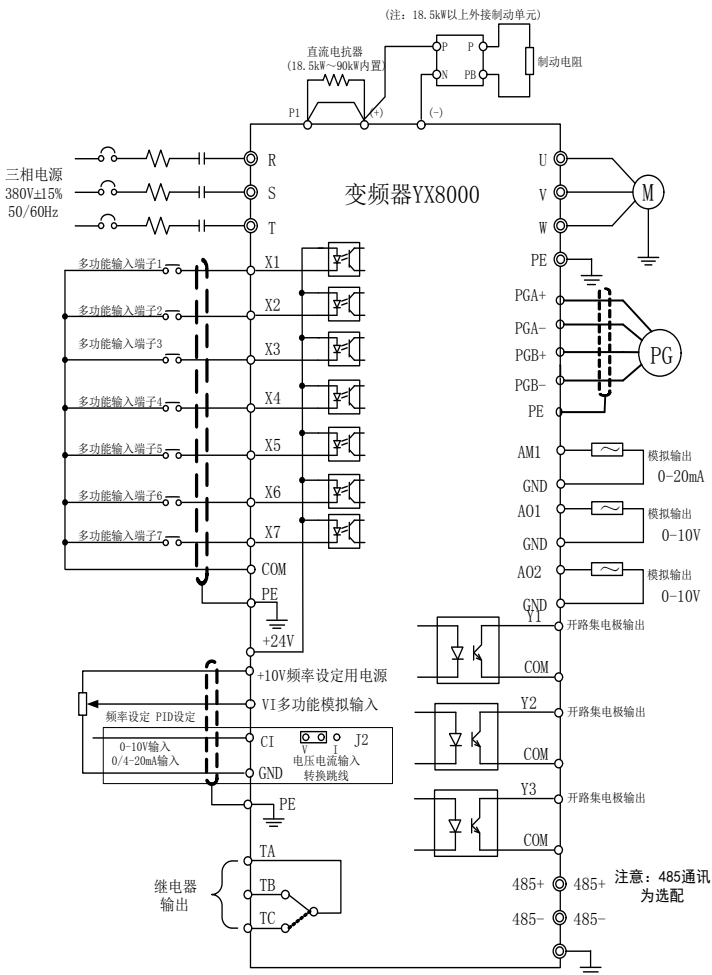


图 3-20 标准接线图

3.5 断路器、电缆、接触器、电抗器规格一览表

3.5.1 断路器、电缆、接触器规格

型号	断路器(A)	输入线/输出线 (铜芯电缆)	接触器额定工 作电流 A(电压 380 或 220V)
YX8000-4T0055G/4T0075P	25	4	16
YX8000-4T0075G/4T0110P	40	6	25
YX8000-4T0110G/4T0150P	63	6	32
YX8000-4T0150G/4T0185P	63	6	50
YX8000-4T0185G/4T0220P	100	10	63
YX8000-4T0220G/4T0300P	100	16	80
YX8000-4T0300G/4T0370P	125	25	95
YX8000-4T0370G/4T0450P	160	25	120
YX8000-4T0450G/4T0550P	200	35	135
YX8000-4T0550G/4T0750P	200	35	170
YX8000-4T0750G/4T0900P	250	70	230
YX8000-4T0900G/4T1100P	315	70	280
YX8000-4T1100G/4T1320P	400	95	315
YX8000-4T1320G/4T1600P	400	150	380
YX8000-4T1600G/4T1850P	630	185	450
YX8000-4T1850G/4T2000P	630	185	500
YX8000-4T2000G/4T2200P	630	240	580
YX8000-4T2200G/4T2500P	800	150x2	630
YX8000-4T2500G/4T2800P	800	150x2	700
YX8000-4T2800G/4T3150P	1000	185x2	780
YX8000-4T3150G/4T3500P	1200	240x2	900

3.5.2 输入交流电抗器、输出交流电抗器和直流电抗器规格

变频器容量 kW	输入交流电抗器		输出交流电抗器		直流电抗器	
	电流 (A)	电感 (mH)	电流 (A)	电感 (uH)	电流 (A)	电感 (mH)
YX8000-4T0300G/4T0370P	60	0.24	63	90	80	0.86
YX8000-4T0370G/4T0450P	75	0.235	80	80	100	0.70
YX8000-4T0450G/4T0550P	91	0.17	100	60	120	0.58
YX8000-4T0550G/4T0750P	112	0.16	125	40	146	0.47
YX8000-4T0750G/4T0900P	150	0.12	160	35	200	0.35
YX8000-4T0900G/4T1100P	180	0.10	200	30	238	0.29
YX8000-4T1100G/4T1320P	220	0.09	224	20	291	0.24
YX8000-4T1320G/4T1600P	265	0.08	280	16	326	0.215
YX8000-4T1600G/4T1850P	300	0.07	315	13	395	0.177
YX8000-4T1850G/4T2000P	360	0.06	400	11	494	0.142
YX8000-4T2000G/4T2200P	400	0.05	560	9	557	0.126
YX8000-4T2200G/4T2500P	560	0.03	600	8	700	0.10
YX8000-4T2500G/4T2800P	640	0.0215	630	5.5	800	0.08
YX8000-4T2800G/4T3150P	754	0.15	720	5.5	1000	0.04
YX8000-4T3150G/4T3500P	1180	0.01	1250	4	1540	0.015

3.6 主回路的连接

3.6.1 主回路电源侧的连接

3.6.1.1 断路器

在三相交流电源和电源输入端子 (R、S、T) 之间, 需接入适合变频器功率的断路器 (MCCB)。断路器的容量选为变频器额定电流的 1.5~2 倍之间, 详情请参见《断路器、电缆、接触器规格一览表》。

3.6.1.2 电磁接触器

为了能在系统故障时, 有效的切除变频器的输入电源, 可以在输入侧安装电磁接触器控制主回路电源的通断, 以保证安全。

3.6.1.3 输入交流电抗器

为了防止电网高压输入时, 大电流流入输入电源回路而损坏整流部分元器件, 需在输入侧接入交流电抗器, 同时也可改善输入侧的功率因数。

3.6.1.4 输入侧噪声滤波器

使用变频器时可能会通过电线干扰周围设备，使用此滤波器可以减小干扰。如下图所示：

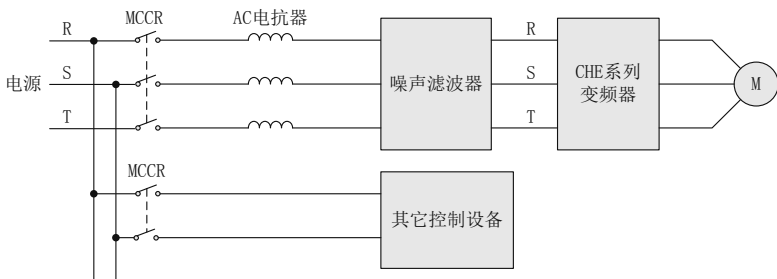


图 3-21 主回路电源侧连接图

3.6.2 主回路变频器侧的连接

3.6.2.1 制动单元和制动电阻

YX8000 变频器在 22kW(包括 22kW) 以下机型内置制动单元，为了释放制动运行时回馈的能量，必须在 P+，PB 端连接制动电阻。

制动电阻的配线长度应小于 5M。

制动电阻会因为释放能量温度有所升高，安装制动电阻时应注意安全防护和良好通风。

YX8000 变频器 22kW 以上机型需外接制动单元，为了释放制动运行时回馈的能量，必须在 P+，P-端连接制动单元，在制动单元的 P+，PB 端连接制动电阻。

变频器 P+，P-端与制动单元 P+，P-端的连线长度应小于 5 米，制动单元 P+，PB 与制动电阻 P+，PB 端的配线长度应小于 10 米。

注意：P+，P-的极性，不要搞反；P+，P-端不允许直接接制动电阻，否则会损坏变频器或发生火灾危险。

3.6.3 主回路电机侧的连接

3.6.3.1 输出电抗器

当变频器和电机之间的距离超过 50 米时，由于长电缆对地的寄生电容效应导致漏电流过大，变频器容易频繁发生过流保护，同时为了避免电机绝缘损坏，须加输出电抗器补偿。

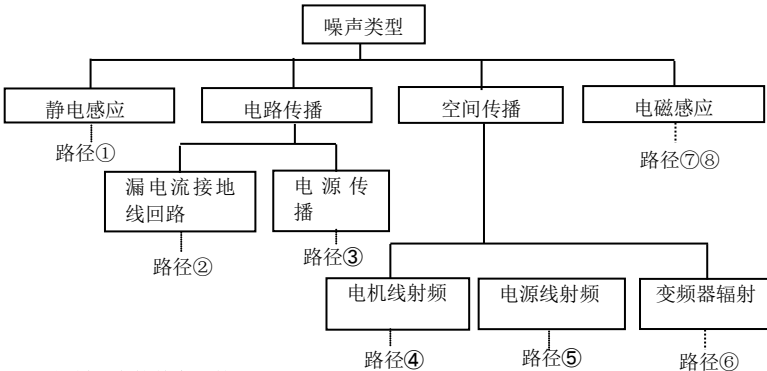
3.7 符合 EMC 要求的安装指导

变频器的输出为 PWM 波，它在工作时会产生一定的电磁噪声，为了减少变频器对外界的干扰，本节内容从噪声抑制、现场配线、接地、漏电流、电源滤波器的使用等几个方面介绍了变频器 EMC 的安装方法。

3.7.1 噪声的抑制

(1) 噪声的类型

变频器工作产生的噪声，可能会对附近的仪器设备产生影响，影响程度与变频器控制系统、设备的抗噪声干扰能力、接线环境，安全距离及接地方法等多种因素有关，噪声的类型包括：静电感应、电路传播、空间传播、电磁感应等。



(2) 抑制噪声的基本对策

表 2-5 干扰抑制对策表

噪声传播路径	减小影响对策
②	外围设备的接地线与变频器的布线构成闭环回路时，变频器接地线漏电流，会使设备产生误动作。此时若设备不接地，会减少误动作。
③	当外围设备的电源和变频器的电源共用同一系统时，变频器发生的噪声逆电源线传播，会使同一系统中的其他设备受到干扰，可采取如下抑制措施：在变频器的输入端安装电磁噪声滤波器；将其它设备用隔离变压器或电源滤波器进行隔离。
④⑤⑥	(1) 容易受到干扰的设备和信号线，应尽量远离变频器安装。信号线应使用屏蔽线，屏蔽层单端接地，并应尽量远离变频器和它的输入、输出线。如果信号电线必须与强

	电电缆相交，二者之间应保持正交。 (2) 在变频器输入、输出侧的根部分别安装高频噪声滤波器(铁氧体共模扼流圈)，可以有效抑制动力线的射频干扰。 (3) 电机电缆线应放置于较大厚度的屏障中，如置于较大厚度(2mm 以上)的管道或埋入水泥槽中。动力线套入金属管中，并用屏蔽线接地(电机电缆采用 4 芯电缆，其中一根在变频器侧接地，另一侧接电机外壳)。
①⑦⑧	避免强弱电导线平行布线或一起捆扎；应尽量远离变频器安装设备，其布线应远离变频器的输入、输出线。信号线和动力线使用屏蔽线。具有强电场或强磁场的设备应注意与变频器的相对安装位置，应保持距离和正交。

3.7.2 现场配线与接地

- (1) 变频器到电动机的线缆(U、V、W 端子引出线)应尽量避免与电源线(R、S、T 或 R、T 端子输入线)平行走线。应保持 30 厘米以上的距离。
- (2) 变频器输出 U、V、W 端子三根电机线尽量置于金属管或金属布线槽内。
- (3) 控制信号线应采用屏蔽电缆，屏蔽层与变频器 PE 端相连，靠近变频器侧单端接地。
- (4) 变频器 PE 端接地电缆不得借用其它设备接地线，必须直接与接地板相连。
- (5) 控制信号线不能与强电电缆(R、S、T 或 R、T 与 U、V、W)平行近距离布线，不能捆扎在一起，保持 20~60 厘米(与强电电流大小有关)以上的距离。如果要相交，则应相互垂直穿越，如图 3-16 所示。
- (6) 控制信号和传感器等弱电接地线必须与强电接地线分别独立接地。
- (7) 禁止在变频器电源输入端(R、S、T 或 R、T)上连接其它设备。

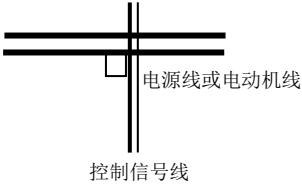


图 3-16 系统配线要求

第四章 变频器的运行和操作说明

4.1 变频器的运行

4.1.1 变频器运行的命令通道

该变频器通过三种命令通道来控制变频器的启动、停止、点动等运行动作。

操作面板

用操作键盘上的 **FWD**、**STOP**、**JOG** 键进行控制(出厂设置)。

控制端子

用控制端子 FWD、REV、COM 构成两线式控制，或用 X1~X6 中的一个端子和 FWD 及 REV 两端子构成三线式控制。

串行口

通过上位机或其它可以与本机通讯的设备对变频器进行启动、停止控制。

命令通道的选择可以通过功能码 P0.02 的设定来完成。

注意：命令通道切换时，请事先进行切换调试，确认是否能满足系统的需求，否则有损坏设备和伤害人身体的危险！

4.1.2 变频器频率给定通道

变频器普通运行方式下有 8 种频率给定的物理通道，分别为：

- 0：键盘模拟电位器给定
- 1：键盘运行频率给定
- 2：模拟量VI设定
- 3：模拟量CI设定
- 4：VI+ CI
- 5：多段速运行设定
- 6：PID控制设定
- 7：远程通讯设定

4.1.3 变频器的工作状态

变频器的工作状态分为停机状态和运行状态：

停机状态：变频器上电初始化后，若无运行命令输入，或运行中执行停机

命令后，变频器即进入待机状态。

运行状态：接到运行命令，变频器进入运行状态。

4.1.4 变频器的运行方式

YX8000 变频器运行方式分为五种，按优先级依次为：点动运行→闭环运行→PLC 运行→多段速度运行→普通运行。如图 4-1 所示。

0：点动运行

变频器在停机状态下，接到点动运行命令(例如操作键盘  键按下)后，按点动频率运行(见功能码 P3.03 ~ P3.05)。

1：闭环运行

设定闭环运行控制有效参数(P0.00=6)，变频器将进入闭环运行方式。即将给定量和反馈量进行 PID 调节(比例积分微分运算，见 P5 组功能码)，PID 调节器输出为变频器输出频率的基本指令。通过多功能端子(27 号功能)可令闭环运行方式失效，切换为较低级别的运行方式。

2：PLC 运行

设定 PLC 功能有效参数(P4.00 个位≠0)，变频器将进入 PLC 运行方式，变频器按照预先设定的运行模式(见 P4 组功能码说明)运行。通过多功能端子(27 号功能)可令 PLC 运行方式失效，切换为较低级别的运行方式。

3：多段速度运行

通过多功能端子(1、2、3 号功能)的非零组合，选择多段频率 1~14 (P3.08~P3.15)进行多段速运行。

4：普通运行

通用变频器的简单开环运行方式。

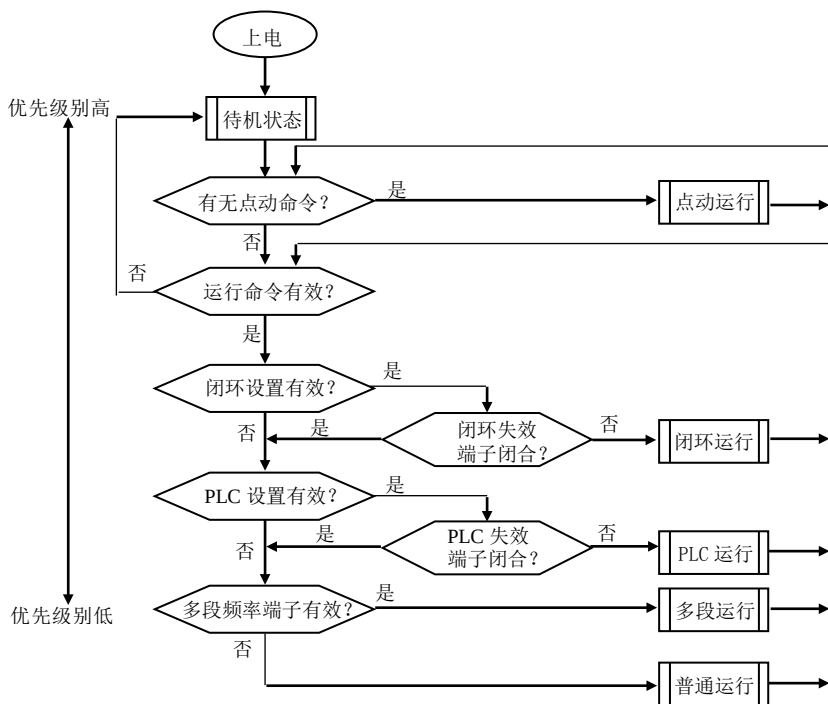


图 4-1 变频器运行状态的逻辑关系图

以上五种运行方式中除“点动运行”外都可按多种频率设定方法运行。另外“PLC 运行”“多段运行”“普通运行”可以进行摆频调整处理。

4.2 键盘的操作与使用

4.2.1 键盘布局

变频器的操作面板及控制端子可对电动机的起动、调速、停机、制动、运行参数设定及外围设备等进行控制，操作面板如图 4-2 所示。

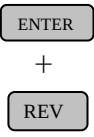
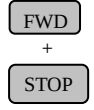


4-2 操作键盘示意图

4.2.2 键盘功能说明

变频器操作键盘上设有 8 个按键和一个模拟电位器，功能定义如下表：

键	名称	功能说明
	运行键	在操作键盘方式下，按该键运行。
	停止/复位键	变频器在正常运行状态时，如果变频器的运行指令通道设置为面板停机有效方式，按下该键，变频器将按设定的方式停机。变频器在故障状态时，按下该键将复位变频器，返回到正常的停机状态。
	功能/数据键	进入或退出编程状态。
	多功能键	在操作键盘方式下，按该键点动运行。P9.08 = 1 时，按该键反转运行
	增加键	数据或功能码递增。
	减少键	数据或功能码递减。
	移位/监控键	在编辑状态时，可以选择设定数据的修改位；在其它状态下，可切换显示状态监控参数。

	存储/切换键	在编程状态时，用于进入下一级菜单或存储功能码数据。
	组合	在停机显示界面和运行显示界面下，可左移循环选择显示参数，注意操作时需先按住  键，然后再按  键
	组合	FWD键和STOP同时被按下，变频器自由停机
	模拟电位器	当 P0.01=0，选择键盘模拟电位器给定时，调节该模拟电位器，可以控制变频器的输出频率

4.2.3 LED 数码管及指示灯说明

1) 状态指示灯说明

项目		功能说明	
显示功能	LED 数码显示	显示变频器当前运行的状态参数及设置参数	
	状态指示灯	FWD	正转指示灯，表明变频器输出正相序，接入电机时，电机正转
		REV	逆转指示灯，表明变频器输出逆相序，接入电机时，电机反转
		ALM	当变频器发生故障报警时，该指示灯点亮。
		MOD	键盘操作，端子操作与远程通讯控制的指示灯。 灯灭表示键盘操作控制状态；灯闪烁表示端子操作控制状态；灯亮表示处于远程操作控制状态

2) 单位指示灯说明:

符号特征	符号内容描述
Hz	频率单位
A	电流单位
V	电压单位

3) 数码显示区:

5位LED显示，可显示设定频率、输出频率等各种监视数据以及报警代码

4.2.4 操作流程

4.2.4.1 参数设置

三级菜单分别为:

- 1、功能码组号（一级菜单）；
- 2、功能码标号（二级菜单）；
- 3、功能码设定值（三级菜单）。

说明：在三级菜单操作时，可按MENU/ESC键或DATA/ENTER键返回二级菜单。两者的区别是：按DATA/ENTER键将设定参数存入控制板，然后再返回二级菜单，并自动转移到下一个功能码；按MENU/ESC键则直接返回二级菜单，不存储参数，并保持停留在当前功能码。

举例：将功能码 P3.03 从 05.00Hz 更改设定为 08.50Hz 的示例

以功能码 P3.03 从 5.00Hz 更改设定为 8.50Hz 为例进行说明。

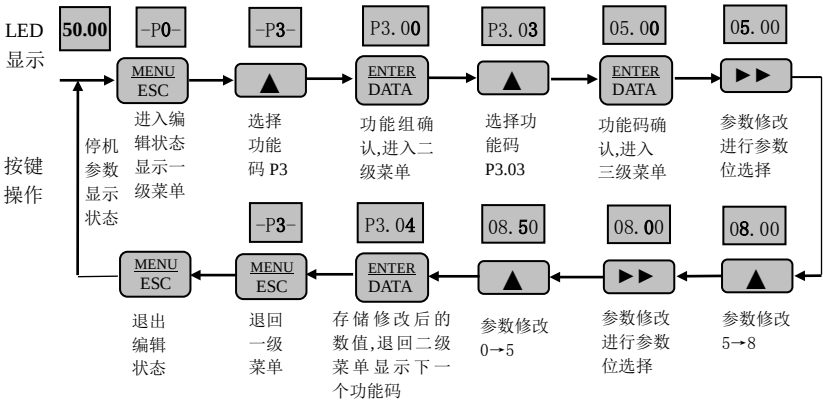


图 4-3 参数编辑操作示例

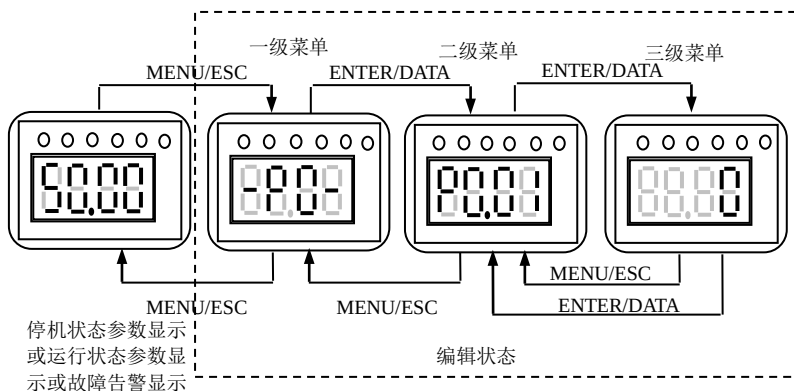


图 4-4 操作面板编程显示状态

在三级菜单状态下，若参数没有闪烁位，表示该功能码不能修改，可能原因有：

- 1) 该功能码为不可修改参数。如实际检测参数、运行记录参数等；
- 2) 该功能码在运行状态下不可修改，需停机后才能进行修改；

4.2.4.2 故障复位

变频器出现故障以后，变频器会提示相关的故障信息。用户可以通过键盘上的 **STOP/RESET** 键或者端子功能（P6 组）进行故障复位，变频器故障复位以后，处于待机状态。如果变频器处于故障状态，用户不对其进行故障复位，则变频器处于运行保护状态，变频器无法运行。

4.2.4.3 参数拷贝(保留)

详情请参考 LCD 外引键盘的功能说明

4.2.4.4 电机参数自学习

选择无PG矢量控制运行方式，在变频器运行前，必须准确输入电机的铭牌参数，YX8000系列变频器据此铭牌参数匹配标准电机参数；矢量控制方式对电机

参数依赖性很强，要获得良好的控制性能，必须获得被控电机的准确参数。

电机参数自学习操作步骤如下：

首先将运行指令通道选择（P0.02）选择为键盘指令通道。

然后请按电机实际参数输入下面：

P8.01：电机额定功率；

P0.06：电机额定频率；

P8.02：电机额定转速；

P0.07：电机额定电压；

P8.03：电机额定电流。

注意：电机要和负载脱开，否则，自学习得到的电机参数可能不正确。设置 P8.00 为 1，详细电机参数自学习过程请参考功能码 P8.00 的说明。然后按键盘面板上 **RUN** 键，变频器会自动计算出电机的下列参数：

P8.04：电机定子电阻；

P8.05：电机转子电阻；

P8.06：电机定、转子电感；

P8.07：电机定、转子互感；

P8.08：电机空载电流；完成电机参数自学习。

4.2.4.5 密码设置：

YX8000系列变频器提供用户密码保护功能，当Pd.00设为非零时，即为用户密码，退出功能码编辑状态，密码保护即生效，再次按**MENU/ESC**键进入功能码编辑状态时，将显示“0.0.0.0.0”，操作者必须正确输入用户密码，否则无法进入。

若要取消密码保护功能，将Pd.00设为0即可。用户密码对快捷菜单中的参数没有保护功能。

退出功能码编辑状态，密码保护将在1分钟后生效，当密码生效后若按**MENU/ESC**键进入功能码编辑状态时，将显示“0.0.0.0.0”，操作者必须正确输入用户密码，否则无法进入。

4.3 运行状态

4.3.1 上电初始化

变频器上电过程，系统首先进行初始化，LED 显示为“-Y-H-”。等初始化完成以后，变频器处于待机状态。

4.3.2 待机

在停机或运行状态下，可显示多种状态参数。可由功能码 P7.02(运行参数)、P7.03(停机参数)按二进制的位选择该参数是否显示，各位定义见 P7.02 和 P7.03 功能码的说明。

在停机状态下，共有九个停机状态参数可以选择是否显示，分别为：设定频率、母线电压、开关量输入状态、集电极开路输出状态、PID 设定、PID 反馈、模拟输入 VI 电压、模拟输入 CI 电压、多段速段数，是否显示由功能码 P7.02 按位（转化为二进制）选择，按 **>** 键顺序切换显示选中的参数，按 **DATA/ENTER** + **REVJOG** 键向左顺序切换显示选中的参数。

4.3.3 电机参数自学习

详情请参考功能码 P8.00 的详细说明。

4.3.4 运行

在运行状态下，共有十四个状态参数可以选择是否显示，分别为：运行频率，设定频率，母线电压，输出电压，输出电流、输出功率、输出转矩、PID 设定，PID 反馈，开关量输入状态、集电极开路输出状态、模拟输入 VI 电压、模拟输入 CI 电压、多段速段数，是否显示由功能码 P7.03 按位（转化为二进制）选择，按 **>** 键顺序切换显示选中的参数，按 **DATA/ENTER** + **REV/JOG** 键向左顺序切换显示选中的参数。

4.3.5 故障

YX8000 系列变频器提供多种故障信息，详情请参考变频器故障及其对策。

4.4 快速调试

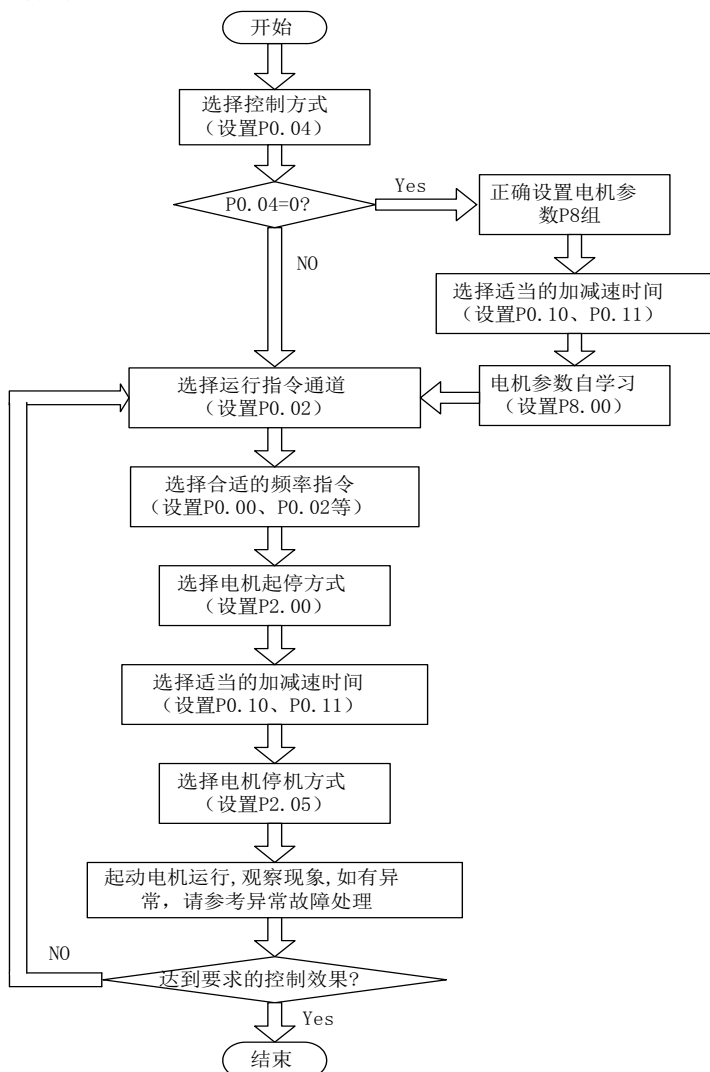


图 4-5 快速调试流程图

第五章 功能参数表

5.1 表中符号说明

“○”：参数在运行过程中可以修改。

“×”：参数在运行过程中不能修改。

“●”：只读参数，用户不能够修改。

5.2 YX8000 通用系列功能参数一览表

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P0 组 基本功能参数组					
P0.00	频率给定通道选择	0: 键盘模拟电位器给定 1: 键盘运行频率给定 2: 模拟量VI设定 3: 模拟量CI设定 4: VI+ CI 5: 多段速运行设定 6: PID控制设定 7: 远程通讯设定	0	○	0.
P0.01	键 盘 及 端 子 UP/DOWN设定	0: 有效, 且变频器掉电存储 1: 有效, 且变频器掉电不存储 2: UP/DOWN设定无效 3: 运行时设置有效, 停机时清零	0	○	1.
P0.02	运行命令通道选择	0: 操作面板运行频率通道 1: 端子运行命令通道 2: 串行口运行命令通道	0	×	2.
P0.03	运行频率数字设定	0.00 Hz~P0.05 (最大输出频率)	50.00Hz	○	3.
P0.04	控制方式选择	0: 无PG矢量控制 1: V/F控制 2: 转矩控制 (无PG矢量控制) 3: PG闭环矢量控制	1	×	4.
P0.05	最大输出频率	10.00~600.00Hz	50.00Hz	×	5.
P0.06	电机额定频率	010.00~600.00Hz	机型设定	×	6.
P0.07	电机额定电压	0000~400V	机型设定		7.
P0.08	上限频率	P0.09~P0.05 (最大频率)	50.00Hz	○	8.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P0.09	下限频率	0.00Hz~P0.08（运行频率上限）	0.00Hz	○	9.
P0.10	加速时间0	0.1~3600.0s	机型设定	○	10.
P0.11	减速时间0	0.1~3600.0s	机型设定	○	11.
P0.12	运行方向选择	0: 默认方向运行 1: 相反方向运行 2: 禁止反转运行	0	×	12.
P0.13	G/P机型设定	0: G型机; 1: P型机			13.
P0.14	V/F曲线设定	0: 直线V/F曲线 1: 2.0次幂降转矩V/F曲线	0	×	14.
P0.15	转矩提升	0.0%:（自动）0.1%~30.0%	0.0%	○	15.
P0.16	转矩提升截止	0.0%~50.0%（相对电机额定频率）	20.0%	×	16.
P0.17	V/F转差补偿限定	0.0~200.0%	0.0%	○	17.
P0.18	载波频率设定	1.0~15.0kHz	机型设定	○	18.
P0.19	功能参数恢复	0: 无操作 1: 恢复缺省值 2: 清除故障档案	0	×	19.
P1 组: 频率给定参数组					
P1.00	VI最小给定	0.00V~10.00V	0.00V	○	20.
P1.01	VI最小给定对应设定	-100.0%~100.0%	0.0%	○	21.
P1.02	VI最大给定	0.00V~10.00V	10.00V	○	22.
P1.03	VI最大给定对应设定	-100.0%~100.0%	100.0%	○	23.
P1.04	VI输入滤波时间	0.00s~10.00s	0.10s	○	24.
P1.05	CI最小给定	0.00V~10.00V	0.00V	○	25.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P1.06	CI最小给定对应设定	-100.0%~100.0%	0.0%	○	26.
P1.07	CI最大给定	0.00V~10.00V	10.00V	○	27.
P1.08	CI最大给定对应设定	-100.0%~100.0%	100.0%	○	28.
P1.09	CI输入滤波时间	0.00s~10.00s	0.10s	○	29.
P1.10	保留	0000~65535	0000	×	30.
P1.10	保留	0000~65535	0000	×	31.
P2组 启动制动参数组					
P2.00	启动运行方式	0: 直接启动 1: 先直流制动再启动 2: 转速追踪再启动	0	×	32.
P2.01	启动频率	0.00~10.00Hz	0.00Hz	○	33.
P2.02	启动频率保持时间	0.0~50.0s	0.0s	○	34.
P2.03	启动直流制动电流	0.0~150.0%	0.0%	○	35.
P2.04	启动直流制动时间	0.0~50.0s	0.0s	○	36.
P2.05	停机方式选择	0: 减速停车 1: 自由停车	0	○	37.
P2.06	停机制动开始频率	0.00~P0.05 (最大输出频率)	0.00Hz	○	38.
P2.07	停机制动等待时间	0.0~50.0s	0.0s	○	39.
P2.08	停机直流制动电流	0.0~150.0%	0.0%	○	40.
P2.09	停机直流制动时间	0.0~50.0s	0.0s	○	41.
P2.10	能耗制动阈值电压	115.0~140.0% (标准母线电压) (380V系列) 115.0~140.0% (标准母线电压) (220V系列)	130.0%	○	42.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P2.11	上电端子运行保护选择	0: 上电时端子运行命令无效 1: 上电时端子运行命令有效	0	○	43.
P2.12	下限频率运行方式	0: 以下限频率运行 1: 以零频率运行	0	×	44.
P2.13	保留	0000~65535	0000	×	45.
P3 组 辅助运行参数组					
P3.00	正反转死区时间	0000.0~3600.0S	0.0S		46.
P3.01	AVR功能选择	0: 无效 1: 全程有效 2: 只在减速时无效	2	○	47.
P3.02	节能运行选择	0: 不动作 1: 自动节能运行	0	×	48.
P3.03	点动运行频率	0.00~P0.05 (最大输出频率)	5.00Hz	○	49.
P3.04	点动加速时间	0.1~3600.0s	机型设定	○	50.
P3.05	点动减速时间	0.1~3600.0s	机型设定	○	51.
P3.06	加速时间2	0.1~3600.0s	机型设定	○	52.
P3.07	减速时间2	0.1~3600.0s	机型设定	○	53.
P3.08	多段速0	-100.0~100.0%	0.0%	○	54.
P3.09	多段速1	-100.0~100.0%	0.0%	○	55.
P3.10	多段速2	-100.0~100.0%	0.0%	○	56.
P3.11	多段速3	-100.0~100.0%	0.0%	○	57.
P3.12	多段速4	-100.0~100.0%	0.0%	○	58.
P3.13	多段速5	-100.0~100.0%	0.0%	○	59.
P3.14	多段速6	-100.0~100.0%	0.0%	○	60.
P3.15	多段速7	-100.0~100.0%	0.0%	○	61.
P3.16	跳跃频率	0.00~P0.05 (最大输出频率)	0.00Hz	○	62.
P3.17	跳跃频率幅度	0.00~P0.05 (最大输出频率)	0.00Hz	○	63.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P4 组 PLC 程序运行控制参数组					
P4.00	简易 PLC 运行方式选择	0: 不动作 1: 单循环后停机 2: 单循环后保持最终值 3: 连续循环	0	×	64.
P4.01	简易 PLC 运行中断运行再起动方式选择	0: 从第一段重新开始运行 1: 从中断时刻的阶段频率继续运行 2: 从中断时刻的运行频率继续运行	0	×	65.
P4.02	掉电时 PLC 状态参数存储选择	0: 不存储 1: 存储	0	×	66.
P4.03	阶段时间单位选择	0: 秒 1: 分钟	0	×	67.
P4.04	阶段1频率设置 (多段频率8)	000.00~P0.05(最大输出频率)	020.00HZ	○	68.
P4.05	阶段1运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0	○	69.
P4.06	阶段1加速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	70.
P4.07	阶段1减速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	71.
P4.08	阶段1运行时间	0000.0~6500.0	0020.0	○	72.
P4.09	阶段2频率设置 (多段频率9)	000.00~P0.05(最大输出频率)	025.00HZ	○	73.
P4.10	阶段2运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0	○	74.
P4.11	阶段2加速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	75.
P4.12	阶段2减速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	76.
P4.13	阶段2运行时间	0000.0~6500.0	0020.0	○	77.
P4.14	阶段3频率设置 (多段频率10)	000.00~P0.05(最大输出频率)	030.00HZ	○	78.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P4.15	阶段3运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0	○	79.
P4.16	阶段3加速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	80.
P4.17	阶段3减速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	81.
P4.18	阶段3运行时间	0000.0~6500.0	0020.0	○	82.
P4.19	阶段4频率设置 (多段频率11)	000.00~P0.05(最大输出频率)	035.00HZ	○	83.
P4.20	阶段4运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0	○	84.
P4.21	阶段4加速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	85.
P4.22	阶段4减速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	86.
P4.23	阶段4运行时间	0000.0~6500.0	0020.0	○	87.
P4.24	阶段5频率设置 (多段频率12)	000.00~P0.05(最大输出频率)	040.00HZ	○	88.
P4.25	阶段5运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0	○	89.
P4.26	阶段5加速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	90.
P4.27	阶段5减速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	91.
P4.28	阶段5运行时间	0000.0~6500.0	0020.0	○	92.
P4.29	阶段6频率设置 (多段频率13)	000.00~P0.05(最大输出频率)	045.00HZ	○	93.
P4.30	阶段6运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0	○	94.
P4.31	阶段6加速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	95.
P4.32	阶段6减速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	96.
P4.33	阶段6运行时间	0000.0~6500.0	0020.0	○	97.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P4.34	阶段7频率设置 (多段频率14)	000.00~P0.05(最大输出频率)	050.00HZ	○	98.
P4.35	阶段7运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0	○	99.
P4.36	阶段7加速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	100.
P4.37	阶段7减速时间	0000.1~3600.0S	0010.0S	○	101.
P4.38	阶段7运行时间	0000.0~6500.0	0020.0	○	102.
P5 组 PID 闭环控制参数组					
P5.00	PID给定通道选择	0: 键盘给定 (P5.01) 1: 模拟通道VI给定 2: 模拟通道CI 0~10V 给定 3: 远程通讯给定 4: 多段给定 5: 模拟通道CI 4~20mA 给定	0	○	103.
P5.01	键盘预置PID给定	0.0%~100.0%	0.0%	○	104.
P5.02	PID反馈源选择	0: 模拟通道VI反馈 1: 模拟通道CI反馈 2: VI+CI反馈 3: 远程通讯反馈 4: 模拟通道CI 4~20mA 反馈	0	○	105.
P5.03	PID输出特性选择	0: PID输出为正特性 1: PID输出为负特性	0	○	106.
P5.04	比例增益 (Kp)	0.00~100.00	1.00	○	107.
P5.05	积分时间 (Ti)	0.01~10.00s	0.10s	○	108.
P5.06	微分时间 (Td)	0.00~10.00s	0.00s	○	109.
P5.07	采样周期 (T)	0.01~100.00s	0.10s	○	110.
P5.08	PID控制偏差极限	0.0~100.0%	0.0%	○	111.
P5.09	反馈断线检测值	0.0~100.0%	0.0%	○	112.
P5.10	反馈断线检测时间	0.0~3600.0s	1.0s	○	113.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P5.11	反馈断线动作选择	0: 无效 1: 停机报警 2: 按照P0.03设定的频率运行 3: 按照上限频率运行 4: 按照上限频率的一半运行	0	○	114.
P5.12	睡眠频率	P0.09(下限频率) ~ P0.05(设定为0Hz时睡眠功能无效)	000.00	○	115.
P5.13	睡眠延时	000.0~120.0S	030.0S	○	116.
P5.14	苏醒阈值	000.0~100.0%(反馈值相对于满量程的百分比)	0.10.0%	○	117.
P6 组 端子功能参数组					
P6.00	X1端子功能选择	0: 无功能 1: 正转运行 2: 反转运行 3: 三线式运行控制 4: 正转寸动 5: 反转寸动 6: 自由停车 7: 故障复位 8: 外部故障输入 9: 频率设定递增 (UP) 10: 频率设定递减 (DOWN) 11: 频率增减设定清除 12: 多段速端子1 13: 多段速端子2 14: 多段速端子3	1	×	118.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P6.00	X1端子功能选择	15:加减速时间选择 16:PID控制暂停 17:摆频暂停（停在当前频率） 18:摆频复位（回到中心频率） 19:加减速禁止 20:转矩控制禁止 21: 频率增减设定暂时清除 22: 简易PLC程序段复位 23: 简易PLC程序运行暂停 24: 辅助频率源选择 25: 多段速端子4 26: 简易PLC程序停机状态复位 27: 简易PLC程序失效	1	×	118
P6.01	X2端子功能选择	同X1端子功能	4	×	119.
P6.02	X3端子功能选择	同X1端子功能	7	×	120.
P6.03	X4端子功能选择	同X1端子功能	0	×	121.
P6.04	X5端子功能选择	同X1端子功能	0	×	122.
P6.05	X6端子功能选择	同X1端子功能	0	×	123.
P6.06	X7端子功能选择	同X1端子功能	0	×	124.
P6.07	开关量滤波次数	1~10	5	○	125.
P6.08	端子控制运行模式	0: 两线式控制1 1: 两线式控制2 2: 三线式控制1 3: 三线式控制2	0	×	126.
P6.09	端子 UP/DOWN 频率增量变化率	0.01~50.00Hz/s	0.50Hz/s	○	127.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P6.10	Y1输出选择	0: 无输出 1: 电机正转运行中 2: 电机反转运行中 3: 故障输出 4: 频率水平检测FDT输出 5: 设定频率到达 6: 零速运行中 7: 上限频率到达 8: 下限频率到达 9: 设定下限频率到达 10: FDT频率到达 11: 简易PLC程序运行循环结束	1	○	128.
P6.11	Y2输出选择	同Y1输出选择	00	○	129.
P6.12	Y3输出选择 或继电器输出选择 (RA、RB、RC)	同Y1输出选择	00	○	130.
P6.13	继电器输出选择 (TA、TB、TC)	同Y1输出选择	03	○	131.
P6.14	A01输出选择 (出厂A01输出为 0~10V电压, 如 需A01输出0~20mA 或4~20mA时, JP2 跳线跳到IS侧, 如 果A01输出4~20mA 的话, 须将P6.15设 为2.00)	00: 运行频率 01: 设定频率 02: 运行转速 03: 输出电流 04: 输出电压 05: 输出功率 06: 输出转矩 07: 模拟VI输入值 08: 模拟CI输入值 09~10: 保留	0	○	132.
P6.15	A01输出下限	0.0%~100.0%	0.0%	○	133.
P6.16	下限对应A01输出	0.00V ~10.00V	0.00V	○	134.
P6.17	A01输出上限	0.0%~100.0%	100.0%	○	135.
P6.18	上限对应A01输出	0.00V ~10.00V	10.00V	○	136.
P6.19	FDT电平检测值	0.00~ P0.05(最大输出频率)	50.00Hz	○	137.
P6.20	FDT滞后检测值	0.0~100.0% (FDT电平)	5.0%	○	138.
P6.21	频率到达 (FAR) 检 出幅度	0.0~100.0% (最大输出频率)	0.0%	○	139.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P6.22	TA\TB\TC闭合延时	0000.0S~6553.5S	0000.0S	○	140.
P6.23	TA\TB\TC断开延时	0000.0S~6553.5S	0000.0S	○	141.
P6.24	RA\RB\RC闭合延时	0000.0S~6553.5S	0000.0S	○	142.
P6.25	RA\RB\RC断开延时	0000.0S~6553.5S	0000.0S	○	143.
P6.26	A02输出选择 (0~10V电压)	00: 运行频率 01: 设定频率 02: 运行转速 03: 输出电流 04: 输出电压 05: 输出功率 06: 输出转矩 07: 模拟VI输入值 08: 模拟CI输入值 09~10: 保留	0	○	144.
P6.27	A02输出下限	0.0%~100.0%	0.0%	○	145.
P6.28	下限对应A02输出	0.00V ~10.00V	0.00V	○	146.
P6.29	A02输出上限	0.0%~100.0%	100.0%	○	147.
P6.30	上限对应A02输出	0.00V ~10.00V	10.00V	○	148.
P7 组 显示控制参数组					
P7.00	LCD显示语言选择 (保留)	0: 中文 1: 英文	0	○	149.
P7.01	键盘显示选择	0: 外引键盘优先使能 1: 本机、外引键盘同时显示, 只外引按键有效 2: 本机、外引键盘同时显示, 只本机按键有效 3: 本机、外引键盘同时显示且按键均有效 (两者为或的逻辑关系)	0	○	150.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P7.02	运行状态显示的参数选择	0~0x7FFF BIT0: 运行频率 BIT1: 设定频率 BIT2: 母线电压 BIT3: 输出电压 BIT4: 输出电流 BIT5: 运行转速 BIT6: 输出功率 BIT7: 输出转矩 BIT8: PID给定值 BIT9: PID反馈值 BIT10: 输入端子状态 BIT11: 输出端子状态 BIT12: 模拟量VI值 BIT13: 模拟量CI值 BIT14: 多段速当前段数 BIT15: 保留	0xFF	○	151.
P7.03	停机状态显示的参数选择	1~0x1FFF BIT0: 设定频率 BIT1: 母线电压 BIT2: 输入端子状态 BIT3: 输出端子状态 BIT4: PID给定值 BIT5: PID反馈值 BIT6: 模拟量AI1值 BIT7: 模拟量AI2值 BIT8: 多段速当前段数 BIT9~ BIT15: 保留	0xFF	○	152.
P7.04	电机转速显示系数	0000.0~1000.0% 机械转速=120*运行频率*P7.06/电机极数	0100.0%	○	153.
P7.05	软件版本			●	154.
P7.06	保留			●	155.
P8组 电机参数组					
P8.00	电机参数自学习	0: 无操作 1: 参数全面自学习 2: 参数静止自学习	0	×	156.
P8.01	电机额定功率	0.4~900.0kW	机型设定	×	157.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
P8.02	电机额定转速	0~36000rpm	机型设定	×	158.
P8.03	电机额定电流	0.1~2000.0A	机型设定	×	159.
P8.04	电机定子电阻	0.001~65.535Ω	机型设定	○	160.
P8.05	电机转子电阻	0.001~65.535Ω	机型设定	○	161.
P8.06	电机定、转子电感	0.1~6553.5mH	机型设定	○	162.
P8.07	电机定、转子互感	0.1~6553.5mH	机型设定	○	163.
P8.08	电机空载电流	0.01~655.35A	机型设定	○	164.
P9组 矢量控制及增强功能参数组					
P9.00	速度环比例增益1	0~100	20	○	165.
P9.01	速度环积分时间1	0.01~10.00s	0.50s	○	166.
P9.02	切换低点频率	0.00Hz~P3.05	5.00Hz	○	167.
P9.03	速度环比例增益2	0~100	15	○	168.
P9.04	速度环积分时间2	0.01~10.00s	1.00	○	169.
P9.05	切换高点频率	P3.02~P0.05（最大频率）	10.00Hz	○	170.
P9.06	VC转差补偿系数	50%~200%	100%	○	171.
P9.07	转矩上限设定	0.0~200.0%（变频器额定电流）	150.0%	○	172.
P9.08	REV/JOG 键功能选择	0: 寸动运行 1: 正转反转切换 2: 清除UP/DOWN设定	0	×	173.
P9.09	STOP/RST 键停机功能选择	0: 只对面板控制有效 1: 对面板和端子控制同时有效 2: 对面板和通讯控制同时有效 3: 对所有控制模式均有效	0	○	174.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
PA组 变频器保护参数组					
PA. 00	电机过载保护选择	0: 不保护 1: 普通电机 (带低速补偿) 2: 变频电机 (不带低速补偿)	2	×	175.
PA. 01	电机过载保护电流	20.0%~120.0% (电机额定电流)	100.0%	○	176.
PA. 02	瞬间掉电降频点	70.0~110.0% (标准母线电压)	80.0%	○	177.
PA. 03	瞬间掉电频率下降率	0.00Hz~P0.05 (最大频率)	0.00Hz	○	178.
PA. 04	过压失速保护	0: 禁止 1: 允许	0	○	179.
PA. 05	过压失速保护电压	110~150% (380V系列) 110~150% (220V系列)	120%	○	180.
PA. 06	限流动作选择	0: 限流一直有效 1: 限流恒速时无效	0	○	164
PA. 07	自动限流水平	100~200%	G型: 160% P型: 120%	○	181.
PA. 08	限流时频率下降率	0.00~100.00Hz/s	10.00Hz/s	○	182.
PA. 09	故障自动复位次数	0~3	0	○	183.
PA. 10	故障自动复位间隔时间设置	0.1~100.0S	1.0s	○	184.
PA. 11	前两次故障类型	0~24 0: 无故障 1: 变频器加速运行过电流 (E-01) 2: 变频器减速运行过电流 (E-02) 3: 变频器恒速运行过电流 (E-03) 4: 变频器加速运行过电压 (E-04) 5: 变频器减速运行过电压 (E-05) 6: 变频器恒速运行过电压 (E-06)		○	185.

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
PA. 12	前一次故障类型	7: 变频器控制电源过电压 (E-07) 8: 变频器过热 (E-08) 9: 变频器过载 (E-09) 10: 电机过载 (E-10) 11: 运行中欠电压 (E-11) 12: 逆变模块保护 (E-12) 13: 外部设备故障 (E-13) 14: 电流检测电路故障 (E-14)		●	186
PA. 13	当前故障类型	15: RS232/485通讯故障 (E-15) 16: 系统干扰 (E-16) 17: E ² PROM读写错误 (E-17) 18: 电机参数自学习过流故障 (E-18) 19: 输入缺相保护 (E-19) 20: 检速再启动过流故障 (E-20) 21: PID反馈断线故障 (E-21)		●	187
PA. 14	当前故障运行频率		0.00Hz	●	188
PA. 15	当前故障输出电流		0.0A	●	189
PA. 16	当前故障母线电压		0.0V	●	190
PA. 17	当前故障输入端子状态		0	●	191
PA. 18	当前故障输出端子状态		0	●	192
PA. 19	输入缺相保护功能选择	0: 输入缺相保护功能无效 1: 输入缺相保护功能有效			193
PB组 串行通讯组					
Pb. 00	本机通讯地址	1~247, 0为广播地址	1	○	194
Pb. 01	通讯波特率设置	0: 1200bps 1: 2400bps 2: 4800bps 3: 9600bps 4: 19200bps 5: 38400bps	3	○	195

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
Pb. 02	数据位校验设置	0: 无校验 (N, 8, 1) for RTU 1: 偶校验 (E, 8, 1) for RTU 2: 奇校验 (O, 8, 1) for RTU 3: 无校验 (N, 8, 2) for RTU 4: 偶校验 (E, 8, 2) for RTU 5: 奇校验 (O, 8, 2) for RTU 6: 无校验 (N, 7, 1) for ASCII 7: 偶校验 (E, 7, 1) for ASCII 8: 奇校验 (O, 7, 1) for ASCII 9: 无校验 (N, 7, 2) for ASCII 10: 偶校验 (E, 7, 2) for ASCII 11: 奇校验 (O, 7, 2) for ASCII 12: 无校验 (N, 8, 1) for ASCII 13: 偶校验 (E, 8, 1) for ASCII 14: 奇校验 (O, 8, 1) for ASCII 15: 无校验 (N, 8, 2) for ASCII 16: 偶校验 (E, 8, 2) for ASCII 17: 奇校验 (O, 8, 2) for ASCII	0	○	196
Pb. 03	通讯应答延时	0~200ms	5ms	○	197
Pb. 04	通讯超时故障时间	0.0 (无效), 0.1~100.0s	0.0s	○	198
Pb. 05	传输错误处理	0: 报警并自由停车 1: 不报警并继续运行 2: 不报警按停机方式停机 (仅通讯控制方式下) 3: 不报警按停机方式停机 (所有控制方式下)	1	○	199
Pb. 06	传输回应处理	0: 写操作有回应 1: 写操作无回应	0	○	200
PC组 摆频和补充功能组					
PC. 00	抑制振荡低频阈值点	0~500	5	○	201
PC. 01	抑制振荡高频阈值点	0~500	100	○	202

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
PC. 02	抑制振荡限幅值	0~10000	5000	○	203
PC. 03	抑制振荡高低频分界频率	0.00Hz~P0.05（最大频率）	12.50Hz	○	204
PC. 04	抑制振荡	0: 抑制振荡有效 1: 抑制振荡无效	1	○	205
PC. 05	PWM选择	0: PWM模式1 1: PWM模式2 2: PWM模式3	0	◎	206
PC. 06	PWM模式1加速分界频率	0~50.0	14.0	○	159
PC. 07	PWM模式1减速分界频率	0~50.0	11.0	○	160
PC. 08	转矩设定方式选择	0: 键盘设定转矩（Pd.07）（100%相对于P3.07转矩上限） 1: 模拟量AI1设定转矩（100%相对于P3.07转矩上限） 2: 模拟量AI2设定转矩（100%相对于P3.07转矩上限） 3: 模拟量AI1+AI2设定转矩（100%相对于P3.07转矩上限） 4: 多段转矩设定（100%相对于P3.07转矩上限） 5: 远程通讯设定转矩（100%相对于P3.07转矩上限）	0	○	161
PC. 09	键盘设定转矩	-100.0%~100.0%	0	○	162
PC. 10	上限频率设定源选择	0: 键盘设定上限频率（P0.05） 1: 模拟量AI1设定上限频率（100%对应最大频率） 2: 模拟量AI2设定上限频率（100%对应最大频率） 3: 多段设定上限频率（100%对应最大频率） 4: 远程通讯设定上限频率（100%对应最大频率）	0	○	163

功能码	名称	参数详细说明	出厂值	修改	序号
PC. 11	摆频幅度	0.0~100.0% (相对设定频率)	0.0%	○	207
PC. 12	突跳频率幅度	0.0~50.0% (相对摆频幅度)	0.0%	○	208
PC. 13	摆频上升时间	0.1~3600.0s	5.0s	○	209
PC. 14	摆频下降时间	0.1~3600.0s	5.0s	○	210
PD 组：变频器 PG 闭环和自身参数					
Pd. 00	用户密码	0~65535	0	○	211
Pd. 01	整流模块温度	0~100.0℃		●	212
Pd. 02	逆变模块温度	0~100.0℃		●	213
Pd. 03	累积运行时间	0~65535h	0	●	214
Pd. 04	功能参数拷贝 (保留)			●	215
Pd. 05	PG编码器脉冲数	50~9999	1000	◎	216
Pd. 06	PG编码器方向	0: 正向; 1: 反向	0	◎	217
Pd. 07	PG编码器断线动作 选择	0: 继续运行; 1: 停车	1	◎	218
Pd. 08	PG编码器断线检测 时间	2.0~10.0S	2.0	◎	219
Pd. 09	零速检测	0: 禁止断线保护; 1~999 RPM	0	◎	220
Pd. 10	保留			●	
PE组 厂家功能组					
PE. 00	厂家密码	0~65535	*****	●	165

第六章 详细功能码说明

6.1 基本运行功能参数组（P0 组）

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.00	频率指令选择	0: 键盘模拟电位器给定 1: 键盘运行频率给定 2: 模拟量VI设定 3: 模拟量CI设定 4: 模拟量VI + CI设定 5: 多段速运行设定 6: PID控制设定 7: 远程通讯设定	0~7	0

选择变频器A频率指令输入通道。共有7种主给定频率通道：

0: 键盘模拟电位器给定

1: 键盘运行频率设定

通过修改功能码P0.00“运行频率数字设定”的值，达到键盘设定频率的目的。通过▲、▼键来微调该数值。

2: 模拟量VI设定

3: 模拟量CI设定

4: 模拟量VI + CI设定

指频率由模拟量输入端子来设定。YX8000系列变频器标准配置提供2路模拟量输入端子，其中VI为0~10V电压型输入，CI可为0~10V电压输入，也可为0（4）~20mA电流输入，电流、电压输入可通过跳线JP1进行切换。

注意：当模拟量VI选择0~20mA 输入时20mA对应的电压为5V。

模拟输入设定的100.0%对应最大频率（功能码P0.05），-100.0%对应反向的最大频率（功能码P0.05）。

5: 多段速运行设定

选择此种频率设定方式，变频器以多段速方式运行。需要设置P3组和P6组“多段速控制组”参数来确定给定的百分数和给定频率的对应关系。

6: PID控制设定

选择此参数则变频器运行模式为过程PID控制。此时，需要设置P9组“PID控制组”。变频器运行频率为PID作用后的频率值。其中PID给定源、给定量、反馈源等含义请参考P9组“PID功能”介绍。

7: 远程通讯设定

频率指令由上位机通过通讯方式给定。详情请参考通讯协议。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.01	键盘及端子UP/DOWN设定	0: 有效, 且变频器掉电存储 1: 有效, 且变频器掉电不存储 2: 键盘及端子UP/DOWN设定无效 3: 运行时设置有效, 停机时清零	0~3	0

变频器可以通过键盘的“”和“”以及端子UP/DOWN（频率设定递增/频率设定递减）功能来设定频率，其权限最高，可以和其他任何频率设定通道进行组合。主要是完成在控制系统调试过程中微调变频器的输出频率。

0: 有效, 且变频器掉电存储。可设定频率指令, 并且, 在变频器掉电以后, 存储该设定频率值, 下次上电以后, 自动与当前的设定频率进行组合。

1: 有效, 且变频器掉电不存储。可设定频率指令, 只是在变频器掉电后, 该设定频率值不存储。

2: 无效, 则键盘及端子UP/DOWN功能设定的频率值自动清零, 并且, 键盘及端子UP/DOWN设定无效。

3: 运行时设置“”和“”及端子UP/DOWN功能设定有效, 停机时键盘的“”和“”及端子UP/DOWN设定清零。

注意:当用户对变频器功能参数进行恢复缺省值操作后, 键盘及端子UP/DOWN功能设定的频率值自动清零。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.02	运行指令通道	0: 键盘指令通道 (LED熄灭) 1: 端子指令通道 (LED闪烁) 2: 通讯指令通道 (LED点亮)	0~2	0

选择变频器控制指令的通道。

变频器控制命令包括: 起动、停机、正转、反转、点动、故障复位等。

0: 键盘指令通道 (“MOD”灯熄灭);

由键盘面板上的、按键进行运行命令控制。多功能键若设置为FWD/REV切换功能 (P7.03设为1), 可通过该键来改变运转方向; 在运行状态下, 如果同时按下与键, 即可使变频器自由停机。

1: 端子指令通道 (“MOD”灯闪烁);

由多功能输入端子正转、反转、正转点动、反转点动等进行运行命令控制。

2: 通讯指令通道 (“MOD”灯点亮);

运行命令由上位机通过通讯方式进行控制。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.03	键盘设定频率	0.00 Hz~P0.05 (最大频率)	0.00~P0.05	50.00Hz

当频率指令选择为“键盘运行频率给定”时，该功能码值为变频器的频率数字设定初始值。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.04	控制方式模式	0: 无PG矢量控制 1: V/F控制 2: 转矩控制 (无PG矢量控制) 3: PG闭环矢量控制	0~3	0

选择变频器的运行方式。

0: 无PG矢量控制

指开环矢量。适用于不装编码器PG的高性能通用场合，一台变频器只能驱动一台电机。
如机床、离心机、拉丝机、注塑机等负载。

1: V/F控制

适用于对控制精度要求不高的场合，如风机、泵类负载。可用于一台变频器拖动多台电机的场合。

2: 转矩控制 (无PG矢量控制)

适用于对转矩控制精度不高的场合，如线绕，拉丝等场合。在转矩控制模式下，电机的转速是由电机负载决定，其加减速快慢不再由变频器加减速时间决定。

3: PG闭环矢量控制

适用与对速度控制精度要求很高的场合，如电气传动类负载。使用该功能变频器需要连接旋转编码器。并且调整PG闭环控制的相关参数。

提示：选择矢量控制方式时，必须进行过电机参数自学习。只有得到准确的电机参数才能发挥矢量控制方式的优势。通过调整速度调节器参数（P9组）可获得更优的性能。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.05	最大输出频率	10.00~600.00Hz	10.00~600.00 Hz	50.00Hz

用来设定变频器的最高输出频率。它是频率设定的基础，也是加减速快慢的基础，请用户注意。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.06	电机额定频率	10.00~600.00Hz	10.00~600.00Hz	50.00Hz

该参数要输入变频器负载电机的铭牌额定频率。它是V/F曲线设定的基础，用户必须正确输入该参数。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.07	电机额定电压	000~400V	000~400V	380V

该参数要输入变频器负载电机的铭牌额定电压。它是V/F曲线设定的基础，用户必须正确输入该参数。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.08	上限频率	P0.09~P0.05（最大频率）	P0.09~P0.05	50.00Hz

变频器输出频率的上限值。该值应该小于或者等于最大输出频率。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.09	运行频率下限	0.00Hz~P0.08（上限频率）	0.00~P0.08	0.00Hz

变频器输出频率的下限值。

其中，最大输出频率 $\geq$ 上限频率 $\geq$ 下限频率

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.10	加速时间0	0.1~3600.0s	0.1~3600.0	由机型设定
P0.11	减速时间0	0.1~3600.0s	0.1~3600.0	由机型设定

加速时间指变频器从0Hz加速到最大输出频率（P0.05）所需时间 t_1 。

减速时间指变频器从最大输出频率（P0.05）减速到0Hz所需时间 t_2 。

如下图示：

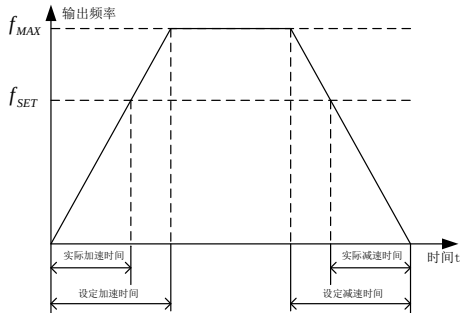


图6-1 加减速时间示意图

当设定频率等于最大频率时，实际加减速时间和设定的加减速时间一致。

当设定频率小于最大频率时，实际的加速时间小于设定的加减速时间。

实际的加减速时间=设定的加减速时间 $\times$ （设定频率/最高频率）

可通过多功能数字输入端子（P6组）组合选择加减速时间。

5.5kW及以下机型加减速时间的出厂值为10.0s，7.5kW到55kW机型加减速时间的出厂值为20.0s，75kW及以上的机型加减速时间的出厂值为40.0s。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.12	运行方向选择	0：默认方向运行 1：相反方向运行 2：禁止反转运行	0~2	0

0：默认方向运行。变频器上电后，按照实际的方向运行。

1：相反方向运行。通过更改该功能码可以在不改变其他任何参数的情况下改变电机的转向，其作用相当于通过调整电机线（U、V、W）任意两条线实现电机旋转方向的转换。

提示：参数初始化后，电机运行方向会恢复原来的状态。对于系统调试好后严禁更改电机转向的场合慎用。

2：禁止反转运行。禁止变频器反向运行，适合应用在特定的禁止反转运行的场合。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.13	机型选择	0：G型机 1：P型机	0~1	0

0：适用于指定额定参数的恒转矩负载

1：适用于指定额定参数的变转矩负载（风机、水泵负载）

YX8000系列变频器采用G/P合一的方式，即用于恒转矩负载（G型）适配电机功率比用于风机、水泵类负载（P型）时小一档。

变频器出厂参数设置为G型，如果要选择P型操作如下：

- 1) 将该功能码设置为1；
- 2) 重新设置P8组电机参数。

例如：YX8000-4T0220G 机型出厂时已设为22kW G型机，若要更改为30kW P型机，需要：

- 1) 将该功能码设置为1；
- 2) 重新设置P8组电机参数。

本组功能码对V/F控制有效（P0.03=1），对矢量控制无效。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.14	V/F曲线设定	0：直线V/F曲线 1：2.0次幂降转矩V/F曲线	0~1	0

风机水泵类负载，可以选择平方V/F控制。

0：直线V/F曲线。适合于普通恒转矩负载。

1：2.0次幂V/F曲线。适合于风机、水泵等离心负载。

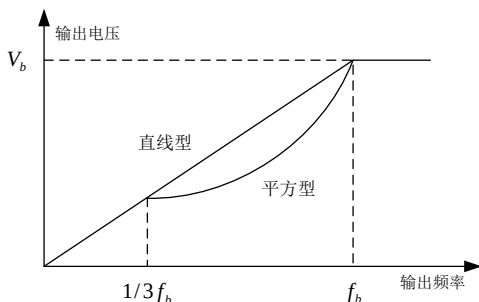


图6-2 V/F曲线示意图

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.15	转矩提升	0.0%: (自动) 0.1%~30.0%	0.0~30.0	0.0%
P0.16	转矩提升截止点	0.0%~50.0% (相对电机额定频率)	0.0~50.0	20.0%

转矩提升主要应用于截止频率（P0.16）以下，提升后的V/F曲线如下图所示，转矩提升可以改善V/F的低频转矩特性。

应根据负载大小适当选择转矩量，负载大可以增大提升，但转矩提升不应设置过大，过大的转矩提升，电机过励磁运行，容易过热，变频器输出电流大，效率降低。

当转矩提升设置为0.0%时，变频器为自动转矩提升。

转矩提升截止频率：在此频率之下，转矩提升有效，超过此设定频率，转矩提升失效。

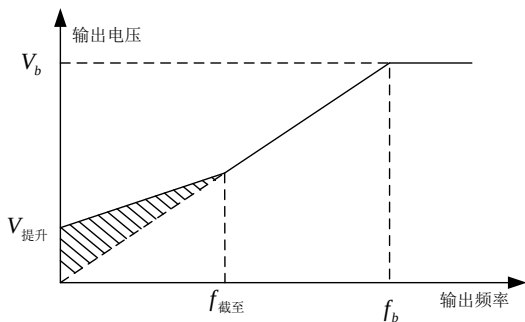


图6-3 手动转矩提升示意图

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.17	V/F转差补偿限定	0.0~200.0%	0.0~200.0	0.0%

设定此参数可以补偿V/F控制时因为带负载产生的电机转速变化，以提高电机机械特性的硬度，100.0%对应电机的额定转差频率。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.18	载波频率设定	1.0~15.0kHz	1.0~15.0	由机型设定

载波频率	电磁噪音	杂音、漏电流	热散逸
1KHz	↑ 大	↑ 小	↑ 小
10KHz			
15KHz	↓ 小	↓ 大	↓ 大

图6-4 载频对环境的影响关系图

机型和载频的关系表

机型 \ 载波频率	最高载频 (KHz)	最低载频 (KHz)	出厂值 (KHz)
G型: 0.4~11kW P型: 0.75~15kW	15	0.5	8
G型: 15~55kW P型: 18.5~75kW	8	0.5	4
G型: 75~300kW P型: 90~315kW	6	0.5	2

此功能主要用于改善电机运行的噪音以及变频器对外界的干扰等问题。

采用高载波频率的优点：电流波形比较理想、电流谐波少，电机噪音小；

采用高载波频率的缺点：开关损耗增大，变频器温升增大，变频器的输出能力受到影响，在高载频下，变频器需降额使用；同时变频器的漏电流增大，对外界的电磁干扰增加。

采用低载波频率则与上述情况相反，过低的载波频率将引起低频运行不稳定，转矩降低甚至振荡现象。

变频器出厂时，已经对载波频率进行了合理的设置。一般情况下，用户无须对该参数进行更改。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P0.19	功能参数恢复	0: 无操作 1: 恢复缺省值 2: 清除故障档案	0~2	0

1: 变频器将所有参数恢复缺省值。

2: 变频器清除近期的故障档案。

所选功能操作完成以后，该功能码自动恢复到0。

6.2 频率给定功能参数组（P1组）

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P1.00	VI下限值	0.00V~10.00V	0.00~10.00	0.00V
P1.01	VI下限对应设定	-100.0%~100.0%	-100.0~100.0	0.0%
P1.02	VI上限值	0.00V~10.00V	0.00~10.00	10.00V
P1.03	VI上限对应设定	-100.0%~100.0%	-100.0~100.0	100.0%
P1.04	VI输入滤波时间	0.00s~10.00s	0.00~10.00	0.10s

上述功能码定义了模拟输入电压与模拟输入对应的设定值之间的关系，当模拟输入电压超过设定的最大输入或最小输入的范围，以外部分将以最大输入或最小输入计算。

模拟输入为电流输入时，0mA~20mA电流对应0V~10V电压。

在不同的应用场合，模拟设定的100.0%所对应的标称值有所不同，具体请参考各个应用部分的说明。

以下几个图例说明了几种设定的情况：注意：VI的下限值一定要小于或等于VI的上限值。

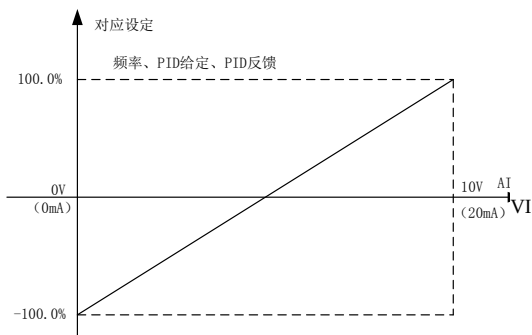


图5-5 模拟给定与设定量的对应关系

VI输入滤波时间：确定模拟量输入的灵敏度。若防止模拟量受到干扰而引起误动作，可将此参数增大，则抗干扰能力增强，但引起模拟量的输入的灵敏度降低。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P1.05	CI下限值	0.00V~10.00V	0.00~10.00	0.00V
P1.06	CI下限对应设定	-100.0%~100.0%	-100.0~100.0	0.0%
P1.07	CI上限值	0.00V~10.00V	0.00~10.00	10.00V
P1.08	CI上限对应设定	-100.0%~100.0%	-100.0~100.0	100.0%
P1.09	CI输入滤波时间	0.00s~10.00s	0.00~10.00	0.10s

CI的功能与VI的设定方法类似。模拟量VI可支持0~10V、0~20mA和4~20mA输入，当CI选择0~20mA和4~20mA 输入时20mA对应的电压为10V。4mA对应的电压为2V。

6.3 起动制动参数组（P2 组）

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P2.00	起动运行方式	0: 直接起动 1: 先直流制动再起动 2: 转速追踪再起动	0~2	0

0: 直接起动：从起动频率开始起动。

1: 先直流制动再起动：先直流制动（注意设定参数P2.03、P2.04），再从起动频率起动电机运行。适用小惯性负载在起动时可能产生反转的场合。

2: 转速追踪再起动：变频器首先计算电机的运转速度和方向，然后从当前速度开始运行到设定频率，以实现对旋转中电机实施平滑无冲击起动，该方式适用于大惯性负载的瞬时停电再起动。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P2.01	直接起动开始频率	0.00~10.00Hz	0.00~10.00	0.00Hz
P2.02	起动频率保持时间	0.0~50.0s	0.0~50.0	0.0s

设定合适的起动频率，可以增加起动时的转矩。在起动频率保持时间内（P2.02），变频器输出频率为起动频率，然后再从起动频率运行到目标频率，若目标频率（频率指令）小于起动频率，变频器将不运行，处于待机状态。起动频率值不受下限频率限制。

正反转切换过程中，起动频率不起作用。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P2.03	起动前制动电流	0.0~150.0%	0.0~150.0	0.0%
P2.04	起动前制动时间	0.0~50.0s	0.0~50.0	0.0s

变频器起动时先按设定的起动前直流制动电流进行直流制动，经过设定的起动前直流制动时间后再开始加速运行。若设定直流制动时间为0，则直流制动无效。

直流制动电流越大，制动力越大。起动前直流制动电流是指相对变频器额定电流的百分比。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P2.05	停机方式选择	0: 减速停车 1: 自由停车	0~1	0

0: 减速停车

停机命令有效后，变频器按照减速方式及定义的加减速时间降低输出频率，频率降为0后停机。

1: 自由停车

停机命令有效后，变频器立即终止输出。负载按照机械惯性自由停车。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P2.06	停机制动开始频率	0.00~10.00Hz	0.00~10.00	0.00Hz
P2.07	停机制动等待时间	0.0~50.0s	0.0~50.0	0.0s
P2.08	停机直流制动电流	0.0~150.0%	0.0~150.0	0.0%
P2.09	停机直流制动时间	0.0~50.0s	0.0~50.0	0.0s

停机直流制动开始频率：减速停机过程中，当到达该频率时，开始停机直流制动。

停机制动等待时间：在停机直流制动开始之前，变频器封锁输出，经过该延时后再开始直流制动。用于防止在速度较高时开始直流制动引起的过流故障。

停机直流制动电流：指所加的直流制动量。电流越大，直流制动效果越强。

停机直流制动时间：直流制动量所持续的时间。时间为0，直流制动无效，变频器按所设定的减速时间停车。

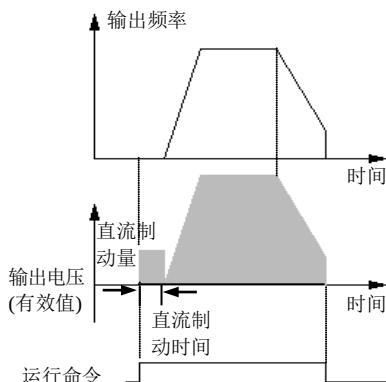


图 6 - 6 先直流制动再启动说明

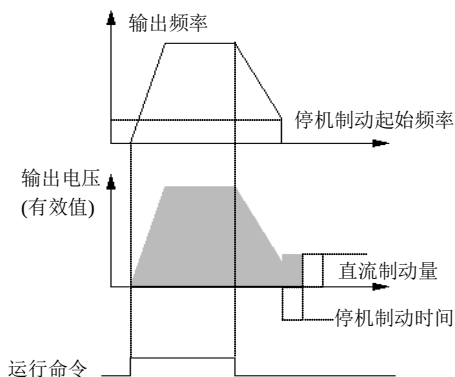


图 6 - 7 减速停车+直流制动示意图

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P2.10	能耗制动阈值电压	115.0~140.0% (标准母线电压) (380V系列)	115.0~140.0	130.0%
		115.0~140.0% (标准母线电压) (220V系列)	115.0~140.0	120.0%

该功能码是设置能耗制动的起始母线电压，适当调整该值可有效对负载进行制动。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P2.11	上电时端子功能检测选择	0: 上电时端子运行命令无效 1: 上电时端子运行命令有效	0~1	0

在运行指令通道为端子控制时，变频器上电过程中，系统会自动检测运行端子的状态。

0: 上电时端子运行命令无效。即使在上电的过程中，检测到运行命令端子有效，变频器也不会运行，系统处于运行保护状态，直到撤消该运行命令端子，然后再使能该端子，变频器才会运行。

1: 上电时端子运行命令有效。即变频器在上电的过程中，如果检测到运行命令端子有效，等待初始化完成以后，系统会自动启动变频器运行。

注意，用户一定要慎重选择该功能，可能会造成严重的后果。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P2.12	下限频率运行方式	0: 以下限频率运行 1: 以零频率运行	0~1	0

在变频器运行中，当变频器输出频率小于下限频率时，通过设置P2.12参数，可以调整变频器的实际运行频率。

6.4 辅助运行参数组（P3 组）

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P3.00	正反转死区时间	0.0~3600.0s	0.0~3600.0	0.0s

设定变频器正反转过渡过程中，在输出零频处的过渡时间。

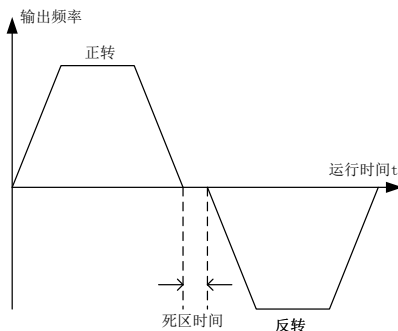


图6-8 正反转死区时间示意图

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P3.01	AVR功能选择	0: 无效 1: 全程有效 2: 只在减速时无效	0~2	2

AVR功能即输出电压自动调整功能。当AVR功能无效时，输出电压会随输入电压（或直流母线电压）的变化而变化；当AVR功能有效时，输出电压不随输入电压（或直流母线电压）的变化而变化，输出电压在输出能力范围内将保持基本恒定。

注意：当电动机在减速停机时，将自动稳压AVR功能关闭会在更短的减速时间内停机而不会过压。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P3.02	节能运行选择	0: 不动作 1: 自动节能运行	0~1	0

电机在空载或轻载过程中恒速运行时，变频器通过检测负载电流，调整输出电压，达到自动节能的目的。

提示：该功能对风机、泵类负载尤其有效。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P3.03	寸动运行频率	0.00~最大频率（P0.05）	0.00~P0.04	5.00Hz
P3.04	寸动运行加速时间	0.1~3600.0s	0.1~3600.0	机型确定
P3.05	寸动运行减速时间	0.1~3600.0s	0.1~3600.0	机型确定

定义寸动运行时变频器的给定频率及加减速时间。寸动运行过程按照直接起动方式和减速停机方式进行起停操作。

寸动加速时间指变频器从0Hz加速到最大输出频率（P0.05）所需时间。

寸动减速时间指变频器从最大输出频率（P0.05）减速到0Hz所需时间。

5.5kW及以下机型加减速时间的出厂值为10.0s, 7.5kW到55kW机型加减速时间的出厂值为20.0s, 75kW及以上的机型加减速时间的出厂值为40.0s。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P3.06	加速时间2	0.1~3600.0s	0.1~3600.0	由机型设定
P3.07	减速时间2	0.1~3600.0s	0.1~3600.0	由机型设定

加速时间指变频器从0Hz加速到最大输出频率(P0.05)所需时间 t_1 。

减速时间指变频器从最大输出频率(P0.05)减速到0Hz所需时间 t_2 。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P3.08	多段速0	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%
P3.09	多段速1	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%
P3.10	多段速2	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%
P3.11	多段速3	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%
P3.12	多段速4	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%
P3.13	多段速5	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%
P3.14	多段速6	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%
P3.15	多段速7	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%

说明：多段速的符号决定运行方向。若为负值，则表示反方向运行。频率设定100.0%对应最大频率(P0.04)。

X1=X2=X3=X4=OFF时，频率输入方式由代码P0.00选择。X1、X2、X3、X4端子不全为OFF时，多段速运行，多段速度的优先级高于键盘、模拟、通讯频率输入，通过X1、X2、X3、X4组合编码，最多可选择15段速度。

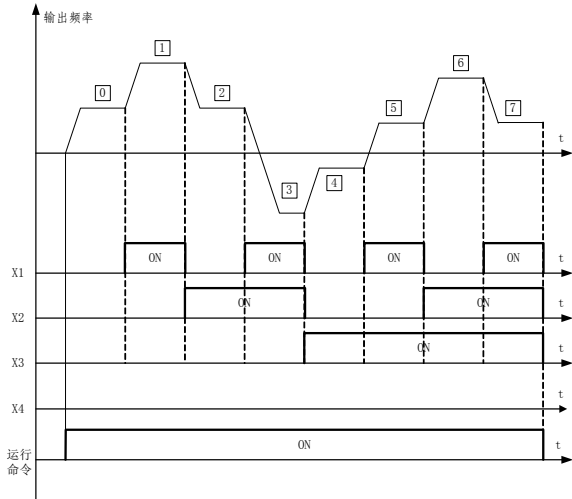


图6-09 多段速度运行逻辑图

多段速度运行时的启动停车通道选择同样由功能码P0.02确定，多段速控制过程如图6-09所示。S1、S2、S3、S4端子与多段速度段的关系如下表所示。（“0F”表示端子输入无效；“ON”表示有效）

多段速度段与 S1、S2、S3、S4 端子的关系

S1	0F	ON	0F	ON	0F	ON	0F	ON	0F	ON	0F	ON	0F	ON	0F
S2	0F	0F	ON	ON	OFF	0F	ON	ON	0F	0F	ON	ON	0F	0F	ON
S3	0F	0F	0F	0F	ON	ON	ON	ON	0F	0F	0F	0F	ON	ON	ON
S4	0F	0F	0F	0F	0F	0F	0F	0F	ON	ON	ON	ON	ON	ON	ON
段	0	1	2	3	4	5	6	7	8	9	10	11	12	13	14

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P3.16	跳跃频率1	0.00~P0.05（最大频率）	0.00~P0.05	0.00Hz
P3.17	跳跃频率幅度	0.00~P0.05（最大频率）	0.00~P0.05	0.00Hz

当设定频率在跳跃频率范围内时，实际运行频率将会运行在离设定频率较近的跳跃频率边界。

通过设置跳跃频率，使变频器避开负载的机械共振点。本变频器可设置一个跳跃频率点。若将跳跃频率设为0则此功能不起作用。

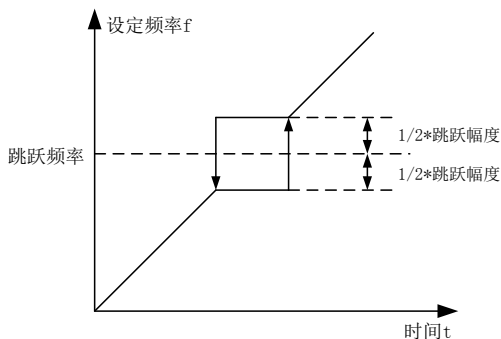


图6-10 跳跃频率示意图

6.5 PLC 程序运行控制参数组（P4 组）

简易 PLC 功能是一个多段速发生器，变频器能根据运行时间自动变换运行频率和方向，以满足生产工艺要求。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P4.00	简易 PLC 运行方式选择	0: 不动作 1: 单循环后停机 2: 单循环后保持最终值 3: 连续循环	0~3	0

0: 不动作。PLC 运行方式无效。

1: 单循环后停机。如图 6-11，变频器完成一个循环后自动停机，需要再次给出运行命令才能起动。

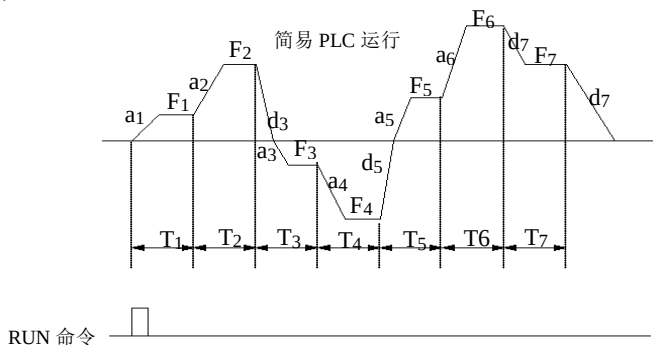


图 6-11 PLC 单循环后停机方式

2: 单循环后保持最终值.如图 6-12, 变频器完成一个循环后自动保持最后一段的运行频率、方向运行, 直到有停机命令输入, 变频器以设定的减速时间停机。

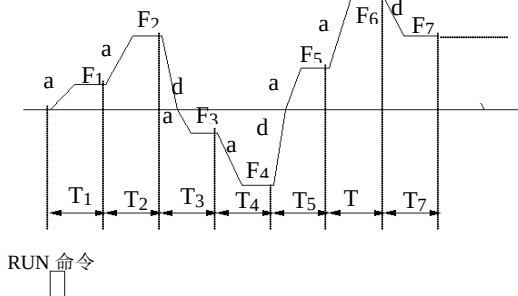


图 6-12 PLC 单循环后保持方式

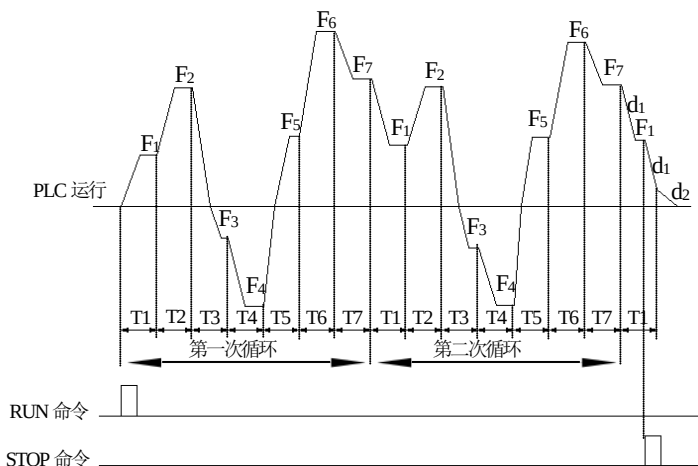


图 6-13 PLC 连续循环方式

3: 连续循环.如图 6-13, 变频器完成一个循环后自动开始下一个循环, 直到有停机命令。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P4.01	简易PLC运行中断运行再起启动方式选择	0: 从第一段重新开始运行 1: 从中断时刻的阶段频率继续运行 2: 从中断时刻的运行频率	0~3	0

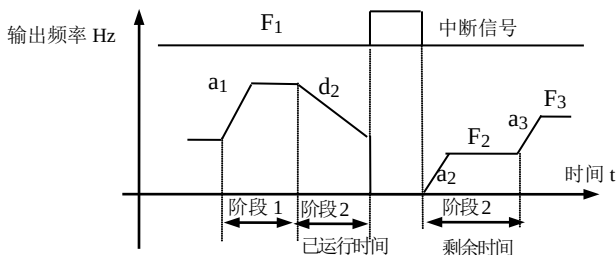
	继续运行		
--	------	--	--

0: 从第一段重新开始.由停机命令、故障或掉电引起的运行中停机，再启动后从第一段开始运行。

1: 从中断时刻的阶段频率继续运行.由停机命令或故障引起的运行中停机，变频器自动记录当前阶段已运行的时间，再启动后自动进入该阶段，以该阶段定义的频率继续剩余时间的运行，如图 6-14。

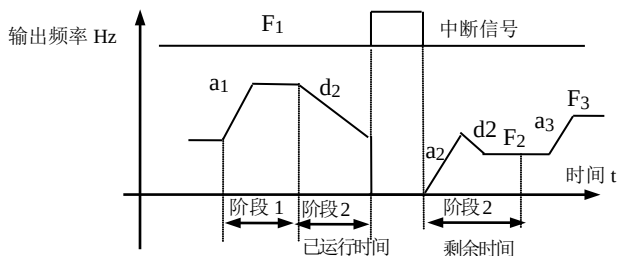
2: 从中断时刻的运行频率继续运行。

当变频器运行中停机（由停机命令或故障引起），变频器不仅自动记录当前阶段已运行的时间，而且还记录停机时刻的运行频率，再启动后先恢复到停机时刻的运行频率，继续余下阶段的运行，如图 6-15 所示



a_1 : 阶段 1 加速时间 a_2 : 阶段 2 加速时间 a_3 : 阶段 3 加速时间
 d_2 : 阶段 2 减速时间 F_1 : 阶段 1 频率 F_2 : 阶段 2 频率 F_3 : 阶段 3 频率

图 6-14 PLC 起动方式 1



a_1 : 阶段 1 加速时间 a_2 : 阶段 2 加速时间 a_3 : 阶段 3 加速时间
 d_2 : 阶段 2 减速时间 F_1 : 阶段 1 频率 F_2 : 阶段 2 频率 F_3 : 阶段 3 频率

图 6-15 PLC 再起方式 2

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
-----	----	----	------	-----

P4.02	掉电时PLC状态参数存储选择	0: 不存储 1: 存储	0~1	0
-------	----------------	-----------------	-----	---

0: 不存储。变频器掉电时不记忆 PLC 的运行状态，上电后，再起从第一阶段开始。

1: 存储。变频器掉电时存储 PLC 的运行状态，包括掉电时刻的运行频率、阶段频率和阶段运行时间。上电后根据 P4.01 的 PLC 中断再起方式运行。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P4.03	阶段时间单位选择	0: 秒 1: 分钟	0~1	0

0: 秒;

1: 分

该单位只对 PLC 运行阶段时间定义有效。

(1) PLC 某一段运行时间设置为零时，该段无效。

(2) 通过端子可以对 PLC 过程进行暂停、失效、运行等控制，详细请参见 P6 组端子相关功能参数组。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P4.04	阶段1频率设置 (多段频率8)	000.00~P0.05(最大输出频率)	000.00~P0.05	020.00HZ
P4.05	阶段1运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0~2	0
P4.06	阶段1加速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.07	阶段1减速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.08	阶段1运行时间	0000.0~6500.0	0000.0~6500.0	0020.0
P4.09	阶段2频率设置 (多段频率9)	000.00~P0.05(最大输出频率)	000.00~P0.05	025.00HZ
P4.10	阶段2运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0~2	0
P4.11	阶段2加速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.12	阶段2减速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.13	阶段2运行时间	0000.0~6500.0	0000.0~6500.0	0020.0
P4.14	阶段3频率设置 (多段频率10)	000.00~P0.05(最大输出频率)	000.00~P0.05	030.00HZ
P4.15	阶段3运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0~2	0
P4.16	阶段3加速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.17	阶段3减速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.18	阶段3运行时间	0000.0~6500.0	0000.0~6500.0	0020.0
P4.19	阶段4频率设置	000.00~P0.05(最大	000.00~P0.05	

	(多段频率11)	输出频率)		035.00HZ
P4.20	阶段4运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0~2	0
P4.21	阶段4加速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.22	阶段4减速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.23	阶段4运行时间	0000.0~6500.0	0000.0~6500.0	0020.0
P4.24	阶段5频率设置 (多段频率12)	000.00~P0.05(最大输出频率)	000.00~P0.05	040.00HZ
P4.25	阶段5运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0~2	0
P4.26	阶段5加速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.27	阶段5减速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.28	阶段5运行时间	0000.0~6500.0	0000.0~6500.0	0020.0
P4.29	阶段6频率设置 (多段频率13)	000.00~P0.05(最大输出频率)	000.00~P0.05	045.00HZ
P4.30	阶段6运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0~2	0
P4.31	阶段6加速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.32	阶段6减速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.33	阶段6运行时间	0000.0~6500.0	0000.0~6500.0	0020.0
P4.34	阶段7频率设置 (多段频率14)	000.00~P0.05(最大输出频率)	000.00~P0.05	050.00HZ
P4.35	阶段7运行方向选择	0: 正转 1: 反转 2: 由运行命令确定	0~2	0
P4.36	阶段7加速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.37	阶段7减速时间	0000.1~3600.0S	0000.1~3600.0S	0010.0S
P4.38	阶段7运行时间	0000.0~6500.0	0000.0~6500.0	0020.0

变频器的简易 PLC 程序运行有 7 个阶段,上面功能码定义了 7 个阶段的运行频率、运行方向、加减速时间和运行时间,其中运行阶段频率还可以作为多段速频率 7~14 的定义,可以参考 P3 组功能码解释。

各个阶段的运行方向可以定义为正转、反转,也可以根据运行命令来确定,运行命令可以包括键盘运行命令、端子运行命令和串口通讯运行命令,具体参考 P0.02 解释。

6.6 PID 闭环控制参数组 (P5 组)

PID 控制是用于过程控制的一种常用方法,通过对被控量的反馈信号与目标量信号的差量进行比例、积分、微分运算,来调整变频器的输出频率,构成负反馈系统,使被控量稳定在目

标量上。适用于流量控制、压力控制及温度控制等过程控制。控制基本原理框图如下：

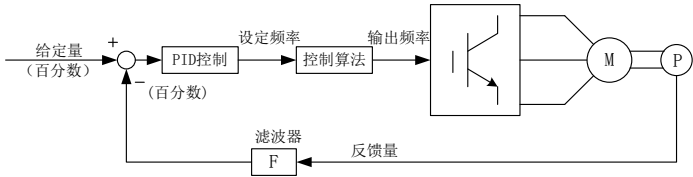


图6-16 过程PID原理框图

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P5.00	PID给定源选择	0: 键盘给定 (P5.01) 1: 模拟通道VI给定 2: 模拟通道CI给定 3: 远程通讯给定 4: 多段给定 5: 模拟通道CI 4~20mA 给定	0~5	0

当频率源选择PID时，即P0.00选择为6，该组功能起作用。此参数决定过程PID的目标量给定通道。

过程PID的设定目标量为相对值，设定的100%对应于被控系统的反馈信号的100%；系统始终按相对值（0~100.0%）进行运算的。

注意：多段给定，可以通过设置PA组的参数实现。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P5.01	键盘预置PID给定	0.0%~100.0%	0.0~100.0	0.0%

选择P5.00=0时，即目标源为键盘给定。需设定此参数。

此参数的基准值为系统的反馈量。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P5.02	PID反馈源选择	0: 模拟通道VI反馈 1: 模拟通道CI反馈 2: VI+CI反馈 3: 远程通讯反馈 4: 模拟通道CI 4~20mA 反馈	0~3	0

通过此参数来选择PID反馈通道。

注意：给定通道和反馈通道不能重合，否则，PID不能有效控制。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P5.03	PID输出特性选择	0: PID输出为正特性 1: PID输出为负特性	0~1	0

PID输出为正特性：当反馈信号大于PID的给定，要求变频器输出频率下降，才能使PID达到平衡。如收卷的张力PID控制。

PID输出为负特性：当反馈信号大于PID的给定，要求变频器输出频率上升，才能使PID达到平衡。如放卷的张力PID控制。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P5.04	比例增益 (Kp)	0.00~100.00	0.00~100.00	1.00
P5.05	积分时间 (Ti)	0.01~10.00s	0.01~10.00	0.10s
P5.06	微分时间 (Td)	0.00~10.00s	0.00~10.00	0.00s

比例增益 (Kp)：决定整个PID调节器的调节强度，P越大，调节强度越大。该参数为100表示当PID反馈量和给定量的偏差为100%时，PID调节器对输出频率指令的调节幅度为最大频率（忽略积分作用和微分作用）。

积分时间 (Ti)：决定PID调节器对PID反馈量和给定量的偏差进行积分调节的快慢。积分时间是指当PID反馈量和给定量的偏差为100%时，积分调节器（忽略比例作用和微分作用）经过该时间连续调整，调整量达到最大频率(P0.04)。积分时间越短调节强度越大。

微分时间 (Td)：决定PID调节器对PID反馈量和给定量的偏差的变化率进行调节的强度。微分时间是指若反馈量在该时间内变化100%，微分调节器的调整量为最大频率(P0.04)（忽略比例作用和积分作用）。微分时间越长调节强度越大。

PID是过程控制中最常用的控制方法，其每一部分所起的作用各不相同，下面对工作原理简要和调节方法简单介绍：

比例调节 (P)：当反馈与给定出现偏差时，输出与偏差成比例的调节量，若偏差恒定，则调节量也恒定。比例调节可以快速响应反馈的变化，但单纯用比例调节无法做到无差控制。比例增益越大，系统的调节速度越快，但若过大会出现振荡。调节方法为先将积分时间设很长，微分时间设为零，单用比例调节使系统运行起来，改变给定量的大小，观察反馈信号和给定量的稳定的偏差（静差），如果静差在给定量改变的方向上（例如增加给定量，系统稳定后反馈量总小于给定量），则继续增加比例增益，反之则减小比例增益，重复上面的过程，直到静差比较小（很难做到一点静差没有）就可以了。

积分时间 (I)：当反馈与给定出现偏差时，输出调节量连续累加，如果偏差持续存在，则调节量持续增加，直到没有偏差。积分调节器可以有效地消除静差。积分调节器过强则会出现反复的超调，使系统一直不稳定，直到产生振荡。由于积分作用过强引起的振荡的特点是，反馈信号在给定量的上下摆动，摆幅逐步增大，直至振荡。积分时间参数的调节一般由大到小调，逐步调节积分时间，观察系统调节的效果，直到系统稳定的速度达到要求。

微分时间 (D)：当反馈与给定的偏差变化时，输出与偏差变化率成比例的调节量，该调

节量只与偏差变化的方向和大小有关，而与偏差本身的方向和大小无关。微分调节的作用是在反馈信号发生变化时，根据变化的趋势进行调节，从而抑制反馈信号的变化。微分调节器请谨慎使用，因为微分调节容易放大系统的干扰，尤其是变化频率较高的干扰。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P5.07	采样周期 (T)	0.01~100.00s	0.01~100.00	0.10s
P5.08	PID控制偏差极限	0.0~100.0%	0.0~100.0	0.0%

采样周期 (T)：指对反馈量的采样周期，在每个采样周期内调节器运算一次。采样周期越大响应越慢。

PID控制偏差极限：PID系统输出值相对于闭环给定值允许的最大偏差量，如图所示，在偏差极限内，PID调节器停止调节。合理设置该功能码可调节PID系统的精度和稳定性。

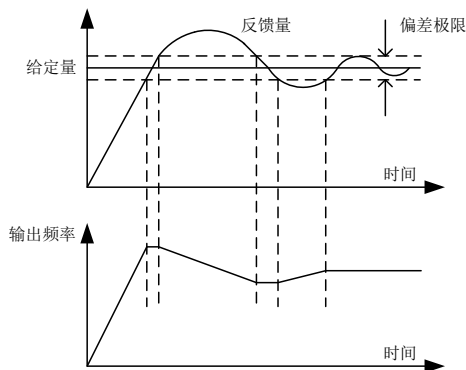


图6-17 偏差极限与输出频率的对应关系

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P5.09	反馈断线检测值	0.0~100.0%	0.0~100.0	0.0%
P5.10	反馈断线检测时间	0.0~3600.0s	0.0~3600.0	10.0s

反馈断线检测值：该检测值相对的是满量程（100%），系统一直检测PID的反馈量，当反馈值小于或者等于反馈断线检测值，系统开始检测计时。当检测时间超出反馈断线检测时间，系统将报出PID反馈断线故障。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P5.11	反馈断线动作选择	0：无效 1：停机报警 2：按照P0.03设定的频率运行 3：按照上限频率运行	0~4	0

		4: 按照上限频率的一半运行		
--	--	----------------	--	--

当 PID 的反馈值低于 P5.09 设定的检测阈值时, 累计延时 P5.10 秒后, 则判定为反馈断线。反馈断线后的动作由参数 P5.11 选择。

0: 停机

1: 按 P0.03 设定的频率运行。

2: 按上限频率运行。

3: 按上限频率的一半运行。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P5.12	睡眠频率	P0.09(下限频率) ~ P0.05(设定为0Hz时睡眠功能无效)	P0.09~P0.05	000.00
P5.13	睡眠延时	000.0~120.0S	000.0~120.0S	030.0S
P5.14	苏醒阈值	000.0~100.0%(反馈值相对于满量程的百分比)	000.0~100.0%	0.10.0%

P5.12 参数设定在睡眠状态前的变频器最低运行频率。P5.13 参数设定在进入睡眠状态前, 变频器在睡眠频率需要连续运行的时间。P5.14 参数设定变频器从睡眠状态恢复到正常运行状态的条件。当变频器的输出频率降到 P5.12 参数的频率时, 经过 P5.13 参数设定的时间, 变频器进入睡眠状态, 输出频率降到 0.00Hz, 反馈值低于 P5.14 的苏醒阈值(相对于满量程的百分比)时, 变频器又恢复正常的 PID 调节状态。

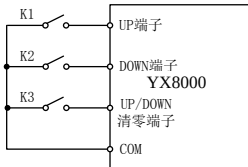
6.7 端子功能参数组 (P6 组)

YX8000 系列变频器标准单元有 7 个多功能数字输入端子, 2 个模拟量输入端子。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.00	X1 端子功能选择	可编程多功能端子	0~27	1
P6.01	X2 端子功能选择	可编程多功能端子	0~27	4
P6.02	X3 端子功能选择	可编程多功能端子	0~27	7
P6.03	X4 端子功能选择	可编程多功能端子	0~27	0
P6.04	X5 端子功能选择	可编程多功能端子	0~27	0
P6.05	X6 端子功能选择	可编程多功能端子	0~27	0
P6.06	X7 端子功能选择	可编程多功能端子	0~27	0

此参数用于设定数字多功能输入端子对应的功能。

设定值	功能	说明
0	无功能	即使有信号输入变频器也不动作。可将未使用的端子设定无功能防止误动作。
1	正转运行	通过外部端子来控制变频器正转与反转。

设定值	功 能	说 明									
2	反转运行										
3	三 线 式 运 行 SIn端子选择	通过此端子来确定变频器运行方式是三线控制模式。详细说明请参考P6.08三线制控制模式功能码介绍。									
4	正转寸动	寸动运行时频率、寸动加减速时间参见P3.03、P3.04、P3.05功能码的详细说明。									
5	反转寸动										
6	自由停车	变频器封锁输出，电机停车过程不受变频器控制。对于大惯量的负载而且对停车时间没有要求时，经常所采取的方法。此方式和P2.05所述的自由停车的含义是相同的。									
7	故障复位	外部故障复位功能，与键盘上的STOP/RST键复位功能相同。用此功能可实现远距离故障复位。									
8	外部故障输入	当外部故障信号送给变频器后，变频器报出故障并停机。									
9	频率设定递增 (UP)	由外部端子给定频率时修改频率递增指令、递减指令。在频率源设定为数字设定时可上下调节设定频率。  用端子可清除UP/DOWN设定的频率值，使给定频率恢复到由频率指令通道给定的频率。									
10	频率设定递减 (DOWN)										
11	频率增减设定 清零										
12	多段速端子1										
13	多段速端子2	可通过此四个端子的数字状态组合共可实现14段速的设定。 注意：多段速1为低位，多段速4为高位。									
14	多段速端子3	<table><tr><td>多段速4</td><td>多段速3</td><td>多段速2</td><td>多段速1</td></tr><tr><td>BIT3</td><td>BIT2</td><td>BIT1</td><td>BIT0</td></tr></table>	多段速4	多段速3	多段速2	多段速1	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0	
多段速4	多段速3	多段速2	多段速1								
BIT3	BIT2	BIT1	BIT0								
15	加减速时间选 择端子	通过此两个端子的数字状态组合来选择2种加减速时间。 <table><tr><th>端子</th><th>加速或减速时间选择</th><th>对应参数</th></tr><tr><td>OFF</td><td>加减速时间0</td><td>P0.10、P0.11</td></tr><tr><td>ON</td><td>加减速时间1</td><td>P3.06、P3.07</td></tr></table>	端子	加速或减速时间选择	对应参数	OFF	加减速时间0	P0.10、P0.11	ON	加减速时间1	P3.06、P3.07
端子	加速或减速时间选择	对应参数									
OFF	加减速时间0	P0.10、P0.11									
ON	加减速时间1	P3.06、P3.07									
16	PID控制暂停	PID暂时失效，变频器维持当前频率输出。									
17	摆频暂停	变频器暂停在当前输出频率。功能撤销后，继续以当前频率开始摆频运行。									
18	摆频复位	变频器回到中心频率输出。									
19	加减速禁止	保证变频器不受外来信号影响（停机命令除外），维持当前输出频率。									
20	转矩控制禁止	禁止变频器进行转矩控制方式，变频器将切换到速度控制方式。									
21	频率增减设定 暂时清零	当端子闭合时可清除UP/DOWN设定的频率值，使给定频率恢复到由频率指令通道给定的频率，当端子断开时重新回到频率增减设定后的频率值。									

设定值	功 能	说 明
22	简易 PLC 程序段复位	当端子闭环时，PLC程序段恢复到第一阶段运行。
23	简易 PLC 程序运行暂停	用于对运行中的PLC过程实现暂停控制，该端子有效时则以零频运行，PLC运行不计。无效后自动转速跟踪起动，继续PLC运行。
24	辅助频率源选择	
25	多段速端子4	与上面的12、13和14项一起组成14段多段速控制
26	简易 PLC 程序停机状态复位	在PLC运行模式的停机状态下，该功能端子有效时将清除PLC停机记忆的PLC运行阶段、运行时间、运行频率等信息，
27	简易 PLC 程序失效	用于实现 PLC 运行状态下与低级别运行方式的灵活切换。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.07	开关量滤波次数	1~10	1~10	5

设置S1~S7端子采样的滤波时间。在干扰大的情况下，应增大该参数，以防止误操作。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.08	端子控制运行模式	0: 两线式控制1 1: 两线式控制2 2: 三线式控制1 3: 三线式控制2	0~3	0

该参数定义了通过外部端子控制变频器运行的四种不同方式。

0: 两线式控制1。此模式为最常使用的两线模式。由FWD、REV端子命令来决定电机的正、反转。

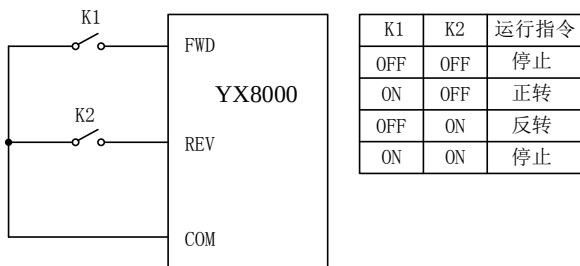


图 6-18 两线式运转模式 1 示意图

1: 两线式控制2。用此模式时FWD为使能端子。方向由REV的状态来确定。

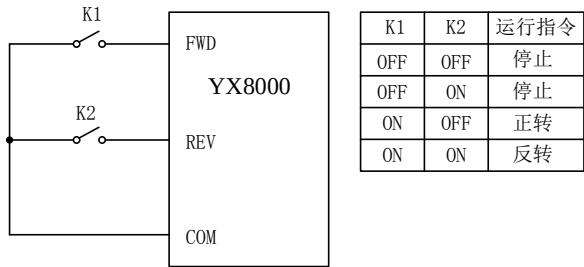


图 6-19 两线式运转模式 2 示意图

2: 三线式控制 1。此模式 Xn 为使能端子，运行命令由 FWD 产生，方向命令由 REV 产生。Xn 为常闭输入。

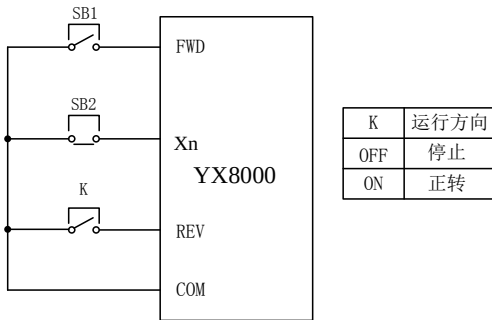


图 6-20 三线式运转模式 1 示意图

其中：K：正反转开关 SB1：运行按钮 SB2：停机按钮

SIn 为将对应的端子功能定义为 3 号功能“三线制运行功能”即可。

3: 三线式控制 2。此模式 Xn 为使能端子，运行命令由 SB1 或 SB2 产生，并且同时控制运行方向。停机命令由常闭输入的 SB2 产生。

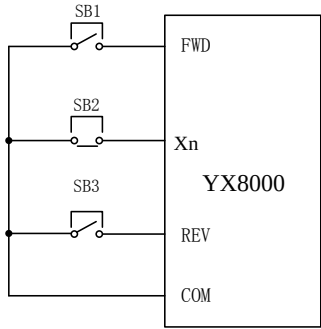


图6-21 三线式运转模式2示意图

其中：SB1：正转运行按钮 SB2：停机按钮 SB3：反转运行按钮

Xn为将对应的端子功能定义为3号功能“三线式运转控制”。

提示：对于两线式运转模式，当FWD/REV端子有效时，由其他来源产生停机命令而使变频器停机时，即使控制端子FWD/REV仍然保持有效，在停机命令消失后变频器也不会运行。如果要使变频器运行，需再次触发FWD/REV。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.09	端子UP/DOWN频率增量变化率	0.01~50.00Hz/s	0.01~50.00	0.50Hz/s

端子UP/DOWN来调整设定频率时的变化率。

YX8000系列变频器标准单元有3个多功能数字量输出端子，2个多功能继电器输出端子，2个多功能模拟量输出端子。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.10	Y1输出选择	集电极开路输出功能	0~11	1
P6.11	Y2输出选择	集电极开路输出功能	0~11	1
P6.12	Y3输出选择或继电器输出 RA/RB/RC选择	集电极开路输出功能	0~11	1
P6.13	继电器输出TA/TB/TC选择	集电极开路输出功能	0~11	3

集电极开路输出功能见下表：

设定值	功 能	说 明
0	无输出	输出端子无任何功能
1	变频器正转运行	表示变频器正转运行，有输出频率。此时输出ON信号。
2	变频器反转运行	表示变频器反转运行，有输出频率。此时输出ON信号。
3	故障输出	当变频器发生故障时，输出ON信号。

4	频率水平检测FDT到达	请参考功能码P6. 19、P6. 20的详细说明。
5	频率到达	请参阅功能码P6. 21的详细说明。
6	零速运行中	变频器输出频率小于起动频率时，输出ON信号。
7	上限频率到达	运行频率到达上限频率时，输出ON信号
8	下限频率到达	运行频率到达下限频率时，输出ON信号
9	保留	保留
10	简易PLC程序运行循环结束	PLC程序运行一个循环结束后有效

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6. 14	A01输出选择	多功能模拟量输出	0~10	0

出厂时A01输出为0~10V电压，，如需A01输出0~20mA或4~20mA时，JP2跳线跳到IS侧，如果A01输出4~20mA的话，须将P6. 15设为2.00。

设定值	功 能	范 围
0	运行频率	0~最大输出频率
1	设定频率	0~最大输出频率
2	电机转速	0~2倍电机额定转速
3	输出电流	0~2倍变频器额定电流
4	输出电压	0~1.5倍变频器额定电压
5	输出功率	0~2倍额定功率
6	输出转矩	0~2倍电机额定电流
7	模拟量VI输入	0~10V
8	模拟量CI输入	0~10V/0~20mA或4~20mA
9~10	保留	保留

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6. 15	A01输出下限	0.0%~100.0%	0.0~100.0	0.0%
P6. 16	下限对应A01输出	0.00V ~10.00V	0.00~10.00	0.00V
P6. 17	A01输出上限	0.0%~100.0%	0.0~100.0	100.0%
P6. 18	上限对应A01输出	0.00V ~10.00V	0.00~10.00	10.00V

上述功能码定义了输出值与模拟输出对应的输出值之间的关系，当输出值超过设定的最大输出或最小输出的范围，以外部分将以最大输出或最小输出计算。

模拟输出为电流输出时，1mA电流相当于0.5V电压。

在不同的应用场合，输出值的100%所对应的模拟输出量有所不同，具体请参考各个应用

部分的说明。

以下几个图例说明了几种设定的情况：

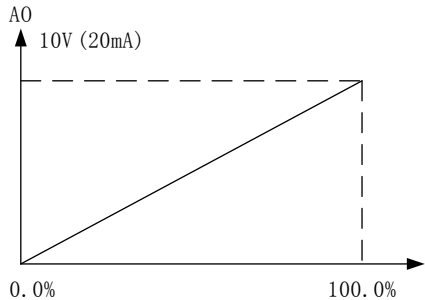


图6-22 给定量与模拟量输出的对应关系

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.19	FDT电平检测值	0.00~P0.05(最大频率)	0.00~ P0.05	50.00Hz
P6.20	FDT滞后检测值	0.0~100.0% (FDT电平)	0.0~100.0	5.0%

设定输出频率的检测值和输出动作解除的滞后值。如下图：

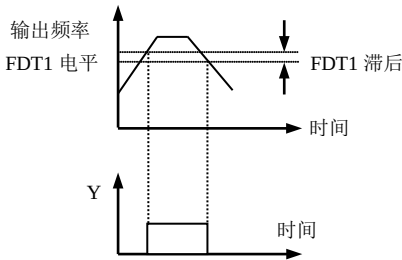


图 6-23 频率水平检测示意图

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.21	频率到达检出幅度	0.0~100.0% (最大频率)	0.0~100.0	0.0%

变频器的输出频率达到设定频率值时，此功能可调整其检测幅度。如下图示：

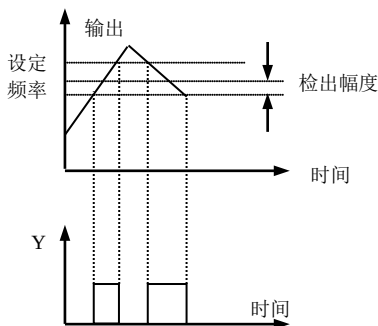


图6-24 频率到达检出幅值示意图

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.22	TA\TB\TC闭合延时	0000.0S~6553.5S	0000.0S~6553.5S	0000.0S
P6.23	TA\TB\TC断开延时	0000.0S~6553.5S	0000.0S~6553.5S	0000.0S

P6.22用于定义继电器TA\TB\TC有效时，延时多长时间闭合。P6.23用于定义继电器TA\TB\TC无效时，延时多长时间断开。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.24	RA\RB\RC闭合延时	0000.0S~6553.5S	0000.0S~6553.5S	0000.0S
P6.25	RA\RB\RC断开延时	0000.0S~6553.5S	0000.0S~6553.5S	0000.0S

P6.22用于定义继电器TA\TB\TC有效时，延时多长时间闭合。P6.23用于定义继电器TA\TB\TC无效时，延时多长时间断开。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.26	A02输出选择	多功能模拟量输出	0~10	0

A02输出为0~10V电压。

设定值	功 能	范 围
0	运行频率	0~最大输出频率
1	设定频率	0~最大输出频率
2	电机转速	0~2倍电机额定转速
3	输出电流	0~2倍变频器额定电流
4	输出电压	0~1.5倍变频器额定电压
5	输出功率	0~2倍额定功率
6	输出转矩	0~2倍电机额定电流

设定值	功 能	范 围
7	模拟量VI输入	0~10V
8	模拟量CI输入	0~10V/0~20mA或4~20mA
9~10	保留	保留

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P6.27	A02输出下限	0.0%~100.0%	0.0~100.0	0.0%
P6.28	下限对应A02输出	0.00V ~10.00V	0.00~10.00	0.00V
P6.29	A02输出上限	0.0%~100.0%	0.0~100.0	100.0%
P6.30	上限对应A02输出	0.00V ~10.00V	0.00~10.00	10.00V

上述功能码定义了输出值与模拟输出对应的输出值之间的关系，当输出值超过设定的最大输出或最小输出的范围，以外部分将以最大输出或最小输出计算。

在不同的应用场合，输出值的100%所对应的模拟输出量有所不同，具体请参考各个应用部分的说明。

以下几个图例说明了几种设定的情况：

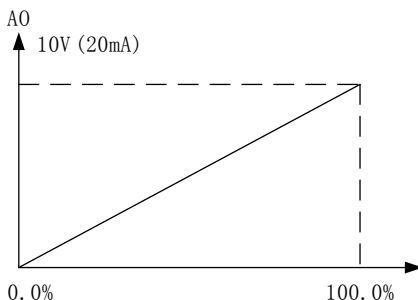


图6-25 给定量与模拟量输出的对应关系

6.8 显示控制参数组（P7 组）

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P7.01	LCD显示语言选择 (保留)	0: 中文 1: 英文	0~1	0

对LCD外引键盘有效。选择液晶显示的文字方式。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P7.02	键盘 显示 选择	0: 外引键盘优先使能 1: 本机、外引键盘同时显示，只有外引按键有效 2: 本机、外引键盘同时显示，只有本机按键有效	0~3	0

		3: 本机、外引键盘同时显示且按键均有效（两者为或的逻辑关系）		
--	--	---------------------------------	--	--

该功能设定本机键盘和外引键盘的显示按键作用逻辑关系。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P7.03	运行状态显示的参数选择	0~0x7FFF	0~0x7FFF	0xFF

YX8000系列变频器在运行状态下,参数显示受该功能码作用,即为一个16位的二进制数,如果某一位为1,则该位对应的参数就可在运行时,通过《》/SHIFT键查看。如果该位为0,则该位对应的参数将不会显示。设置功能码P7.03时,要将二进制数转换成十六进制数,输入该功能码。

低8位表示的显示内容如下表:

BIT7	BIT6	BIT5	BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
输出 转矩	输出 功率	运行 转速	输出 电流	输出 电压	母线 电压	设定 频率	运行 频率

高8位表示的显示内容如下表:

BIT15	BIT14	BIT13	BIT12	BIT11	BIT10	BIT9	BIT8
保留	多段速当 前段数	模拟量 AI2值	模拟量 AI1值	输出端子 状态	输入端子 状态	PID 反馈值	PID 给定值

输入输出端子状态用10进制显示,数字输入端子的状态,顺序为:

BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
S4	S3	S2	S1

当时输入端子为ON,其相应为1.OFF则为0。通过此值可了解当时数字输入信号的情况。

输出端子的状态,顺序为:

BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
RA/RB/RC	TA/TB/TC	Y2	Y1

当时输出端子为ON,其相应为1.OFF则为0。通过此值可了解当时数字输出信号的情况。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P7.04	停机状态显示的参数选择	0~0x1FFF	0~0xFF	0xFF

该功能的设置与P7.03的设置相同。只是YX8000系列变频器处于停机状态时,参数的显示受该功能码作用。

低8位表示的显示内容如下表:

BIT7	BIT6	BIT5	BIT4	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0
模拟量 AI2值	模拟量 AI1值	PID反 馈值	PID给 定值	输出端 子状态	输入端 子状态	母线电 压	设定频 率

高8位表示的显示内容如下表：

BIT15	BIT14	BIT13	BIT12	BIT11	BIT10	BIT9	BIT8
保留	保留	保留	保留	保留	保留	保留	多段速当前段数

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P7.05	转速显示系数	0.1~999.9%	0.1~999.9%	100.0%

机械转速=120*运行频率*P7.04/电机极对数，本功能码用于校正转速刻度显示误差，对实际转速没有影响。

6.9 电机参数组（P8组）

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P8.00	电机参数自学习	0：无操作 1：参数全面自学习 2：参数静止自学习	0~2	0

0：无操作，即禁止自学习。

1：参数全面自学习

电机参数自学习前，必须将电机与负载脱开，让电机处于空载状态，并确认电机处于静止状态。

电机参数自学习前，必须正确输入电机铭牌参数（P8.01—P8.02），否则电机参数自学习的结果有可能不正确。

电机参数自学习前，应根据电机的惯性大小适当设置加、减速时间（P0.10、P0.11），否则电机参数自学习过程中有可能出现过流过压故障。

设定P8.00为1然后按DATA/ENTER键，开始电机参数自学习，此时LED显示“-FUN-”并闪烁，然后按RUN键开始进行参数自学习，此时显示“FUN-0”，电机运行后，显示“FUN-1”，“RUN/TUNE”灯闪烁。当参数自学习结束后，显示“-END-”，最后显示回到停机状态界面。当“-TUN-”闪烁时可按MENU/ESC键退出参数自学习状态。

在参数自学习的过程中也可以按STOP/RST键中止参数自学习操作。注意，参数自学习的起动与停止只能由键盘控制；参数自学习完成以后，该功能码自动恢复到0。

2：参数静止自学习

电机参数静止自学习时，不必将电机与负载脱开，电机参数自学习前，必须正确输入电机铭牌参数（P8.01—P8.02），自学习后将检测出电机的定子电阻、转子的电阻以及电机的漏感。而电机的互感和空载电流将无法测量，用户可根据经验输入相应的功能码。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P8.01	电机额定功率	0.4~900.0kW	0.4~900.0	由机型设定
P8.02	电机额定转速	0~36000rpm	0~36000	由机型设定
P8.03	电机额定电流	0.1~2000.0A	0.1~2000.0	由机型设定

注意：请按照电机的铭牌参数进行设置。矢量控制的优良控制性能，需要准确的电机参数。

YX8000系列变频器提供参数自学习功能。准确的参数自学习来源于电机铭牌参数的正确设置。

为了保证控制性能，请按变频器标准适配电机进行电机配置，若电机功率与标准适配电机差距过大，变频器的控制性能将明显下降。

注意：重新设置电机额定功率（P8.01），可以初始化P8.02~ P8.08电机参数。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P8.04	电机定子电阻	0.001~65.535 Ω	0.001~65.535	由机型设定
P8.05	电机转子电阻	0.001~65.535 Ω	0.001~65.535	由机型设定
P8.06	电机定、转子电感	0.1~6553.5mH	0.1~6553.5	由机型设定
P8.07	电机定、转子互感	0.1~6553.5mH	0.1~6553.5	由机型设定
P8.08	电机空载电流	0.01~655.35A	0.01~655.35	由机型设定

电机参数自学习正常结束后，P8.04—P8.08的设定值自动更新。这些参数是高性能矢量控制的基准参数，对控制的性能有着直接的影响。

注意：用户不要随意更改该组参数。

6.10 电机参数组（P9 组）

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P9.00	速度环比例增益1	0~100	0~100	20
P9.01	速度环积分时间1	0.01~10.00s	0.01~10.00	0.50s
P9.02	切换低点频率	0.00Hz~P3.05	0.00~P3.05	5.00Hz
P9.03	速度环比例增益2	0~100	0~100	15
P9.04	速度环积分时间2	0.01~10.00s	0.01~10.00	1.00s
P9.05	切换高点频率	P3.02~P0.05(最大频率)	P3.02~P0.04	10.00Hz

以上参数只对矢量控制有效，对V/F控制无效。在切换频率1（P9.02）以下，速度环PI参数为：P9.00和P9.01。在切换频率2（P9.05）以上，速度环PI参数为：P9.03和P9.04。在切换点之间，PI参数由两组参数线性变化获得，如下图所示

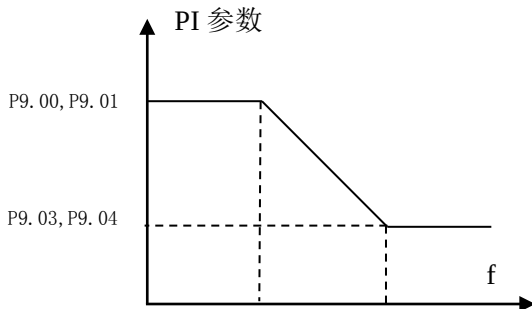


图6-26 PI参数示意图

通过设定速度调节器的比例系数和积分时间，可以调节矢量控制的速度动态响应特性。增加比例增益，减小积分时间，均可加快速度环的动态响应，但比例增益过大或积分时间过小容易导致系统振荡，超调过大。比例增益过小容易导致系统稳态振荡，且有可能存在速度静差。

速度环PI参数与电机系统的惯性关系密切，用户针对不同的负载特性需要在缺失PI参数的基础上进行调整，以满足各种场合的需求。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P9.06	VC转差补偿系数	50%~200%	50~100	100%

转差补偿系数用于调整矢量控制的转差频率，改善系统的速度控制精度，适当调整该参数，可以有效抑制速度静差。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P9.07	转矩上限设定	0.0~200.0%（变频器额定电流）	0.0~200.0	150.0%

设定100.0%对应变频器的额定输出电流。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P9.08	REV/JOG键功能选择	0: 寸动运行 1: 正转反转切换 2: 清除UP/DOWN设定	0~2	0

REV/JOG键，即为多功能键。可通过参数设置定义键盘QUICK/JOG键的功能。

0: 寸动运行。键盘REV/JOG键实现寸动运行。

1: 正转反转切换。键盘REV/JOG键实现切换频率指令的方向。只在键盘命令通道时有效。

2: 清除UP/DOWN设定。键盘REV/JOG键对UP/DOWN的设定值进行清除。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
P9.09	STOP/RESET 键停机功能选择	0: 只对面板控制有效 1: 对面板和端子控制同时有效 2: 对面板和通讯控制同时有效 3: 对所有控制模式均有效	0~3	0

该功能码定义了STOP/RESET停机功能有效的选择。对于故障复位，STOP/RST键任何状况下都有效。

6.11 故障和保护功能组（PA 组）

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PA.00	电机过载保护选择	0: 不保护 1: 普通电机（带低速补偿） 2: 变频电机（不带低速补偿）	0~2	2

0: 不保护。没有电机过载保护特性（谨慎使用），此时，变频器对负载电机没有过载保护。

1: 普通电机（带低速补偿）。由于普通电机在低速情况下的散热效果较差，相应的电子热保护值也作适当调整，这里所说的带低速补偿特性，就是把运行频率低于30HZ的电机过载保护阈值下调。

2: 变频电机（不带低速补偿）。由于变频专用电机的散热不受转速影响，不需要进行低速运行时的保护值调整。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PA.01	电机过载保护电流	20.0%~120.0%	20.0~120.0	100.0%

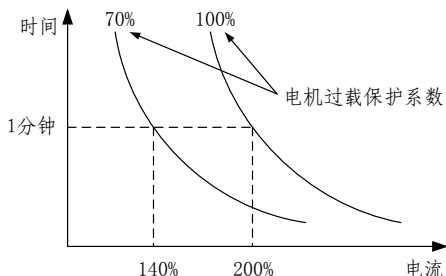


图6-27 电机过载保护系数设定

此值可由下面的公式确定：

电机过载保护电流=（允许最大的负载电流 / 变频器额定电流）*100%。

一般定义允许最大负载电流为负载电机的额定电流。

当负载电机的额定电流值与变频器的额定电流不匹配时，通过设定PA.00~PA.01的值可以实现对电机的过载保护。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PA.02	瞬间掉电降频点	70.0~110.0% (标准母线电压)	70.0~110.0	80.0%
PA.03	瞬间掉电频率下降率	0.00Hz~P0.04 (最大频率)	0.00~P0.04	0.00Hz

当瞬间掉电频率下降率设置为0时，该功能无效。

瞬间掉电降频点：指的是在电网掉电以后，母线电压降到瞬间掉电降频点时，变频器开始按照瞬间掉电频率下降率（PA.03）降低运行频率，使电机处于发电状态，让回馈的电能去维持母线电压，保证变频器的正常运行，直到变频器再一次上电。

注意，适当地调整这两个参数，可以很好地实现电网切换，而不会引起变频器保护而造成的生产停机。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PA.04	过压失速保护	0: 禁止保护 1: 允许保护	0~1	0
PA.05	过压失速保护电压	110~140% (标准母线电压) (380V机型)	110~150	120%
		110~140% (标准母线电压) (220V机型)	110~150	115%

变频器减速运行过程中，由于负载惯性的影响，可能会出现电机转速的实际下降率低于输出频率的下降率，此时，电机回馈电能给变频器，造成变频器的母线电压上升，如果不采取措施，则会造成母线过压故障而引起变频器跳闸。

过压失速保护功能在变频器运行过程中通过检测母线电压，并于PA.05（相对于标准母线电压）定义的失速过压点进行比较，如果超过失速过压点，变频器输出频率停止下降，当再次检测母线电压低于过压失速点后，再继续减速运行。如图：

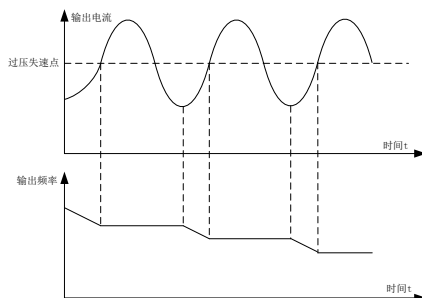


图6-28 过压失速功能

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PA.06	限流动作选择	0: 限流一直有效 1: 限流恒速时无效	0~1	0
PA.07	自动限流水平	100~200%	100~200	G型: 160% P型: 120%
PA.08	过流频率下降率	0.00~100.00Hz/s	0.00~100.00	10.00Hz/s

变频器在运行过程中，由于负载过大，电机转速的实际上升率低于输出频率的上升率，如果不采取措施，则会造成加速过流故障而引起变频器跳闸。

自动限流功能在变频器运行过程中通过检测输出电流，并与PA.07定义的限流水平点进行比较，如果超过限流水平点，变频器输出频率按照过流频率下降率（PA.08）进行下降，当再次检测输出电流低于限流水平点后，再恢复正常运行。如图：

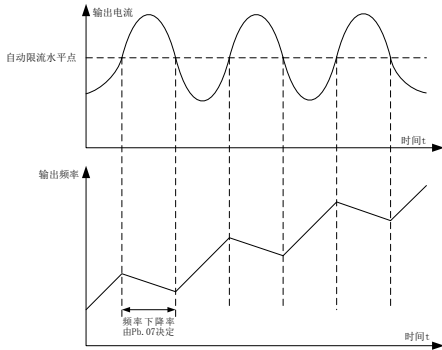


图6-29 限流保护功能示意图

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PA.09	故障自动复位次数	0~3	0~3	0
PA.10	故障自动复位间隔时间设置	0.1~100.0s	0.1~100.0	1.0s

故障自动复位次数：当变频器选择故障自动复位时，用来设定可自动复位的次数。超过此值变频器故障待机，等待修复。

故障自动复位间隔时间设置：选择从故障发生到自动复位动作之间的时间间隔。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PA.11	前两次故障类型	0~24		
PA.12	前一次故障类型	0~24		
PA.13	当前故障类型	0~24		

记录变频器最近的三次故障类型：0为无故障，1~24为不同的24种故障。详情请见故障分析。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值								
PA. 14	当前故障运行频率	当前故障时的输出频率										
PA. 15	当前故障输出电流	当前故障时的输出电流										
PA. 16	当前故障母线电压	当前故障时的母线电压										
PA. 18	当前故障输入端子状态	此值为10进制数字。显示最近一次故障时所有数字输入端子的状态，顺序为： <table><tr><td>BIT3</td><td>BIT2</td><td>BIT1</td><td>BIT0</td></tr><tr><td>S4</td><td>S3</td><td>S2</td><td>S1</td></tr></table> 当时输入端子为0N，其相应为1。OFF则为0。通过此值可了解当时数字输入信号的情况。	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0	S4	S3	S2	S1		
BIT3	BIT2	BIT1	BIT0									
S4	S3	S2	S1									
PA. 19	当前故障输出端子状态	此值为10进制数字。显示最近一次故障时所有输出端子的状态，顺序为： <table><tr><td>BIT3</td><td>BIT2</td><td>BIT1</td><td>BIT0</td></tr><tr><td>RA/RB/RC</td><td>TA/TB/TC</td><td>Y2</td><td>Y1</td></tr></table> 当时输出端子为0N，其相应为1。OFF则为0。通过此值可了解当时数字输出信号的情况。	BIT3	BIT2	BIT1	BIT0	RA/RB/RC	TA/TB/TC	Y2	Y1		
BIT3	BIT2	BIT1	BIT0									
RA/RB/RC	TA/TB/TC	Y2	Y1									

6.12 串行通讯参数组（PB 组）

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pb. 00	本机通讯地址	0~247, 0为广播地址	0~247	1

当主机在编写帧中，从机通讯地址设定为 0 时，即为广播通讯地址，MODBUS 总线上的所有从机都会接受该帧，但从机不做应答。注意，从机地址不可设置为 0。

本机通讯地址在通讯网络中具有唯一性，这是实现上位机与变频器点对点通讯的基础。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pb. 01	通讯波特率选择	0: 1200bps 1: 2400bps 2: 4800bps 3: 9600bps 4: 19200bps 5: 38400bps	0~5	3

此参数用来设定上位机与变频器之间的数据传输速率。注意，上位机与变频器设定的波特率必须一致，否则，通讯无法进行。波特率越大，通讯速度越快。

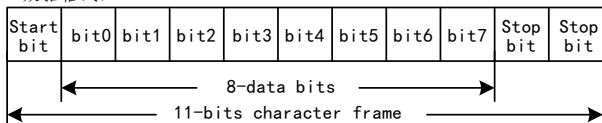
功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pb. 02	数据格式	0: 无校验 (N, 8, 1) for RTU 1: 偶校验 (E, 8, 1) for RTU 2: 奇校验 (O, 8, 1) for RTU 3: 无校验 (N, 8, 2) for RTU	0~17	0

		4:偶校验 (E, 8, 2) for RTU 5:奇校验 (O, 8, 2) for RTU 6:无校验 (N, 7, 1) for ASCII 7:偶校验 (E, 7, 1) for ASCII 8:奇校验 (O, 7, 1) for ASCII 9:无校验 (N, 7, 2) for ASCII 10:偶校验 (E, 7, 2) for ASCII 11:奇校验 (O, 7, 2) for ASCII 12:无校验 (N, 8, 1) for ASCII 13:偶校验 (E, 8, 1) for ASCII 14:奇校验 (O, 8, 1) for ASCII 15:无校验 (N, 8, 2) for ASCII 16:偶校验 (E, 8, 2) for ASCII 17:奇校验 (O, 8, 2) for ASCII		
--	--	--	--	--

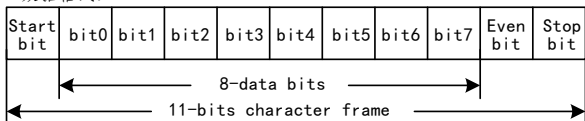
上位机与变频器设定的数据格式必须一致，否则，通讯无法进行。

11-bits(for RTU)

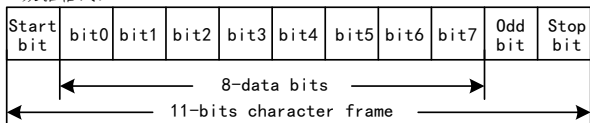
数据格式: 8-N-2



数据格式: 8-E-1

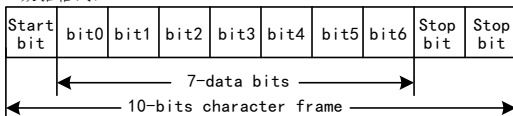


数据格式: 8-O-1

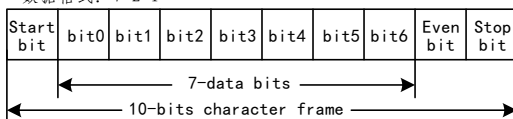


10-bits(for ASCII)

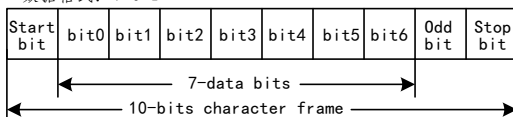
数据格式: 7-N-2



数据格式：7-E-1



数据格式：7-0-1



功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pb. 03	通讯应答延时	0~200ms	0~200	5ms

应答延时：是指变频器数据接受结束到向上位机发送应答数据的中间间隔时间。如果应答延时小于系统处理时间，则应答延时以系统处理时间为准，如应答延时长于系统处理时间，则系统处理完数据后，要延迟等待，直到应答延迟时间到，才往上位机发送数据。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pb. 04	通讯超时故障时间	0.0 s (无效), 0.1~100.0 s	0~100.0	0.0 s

当该功能码设置为 0.0 s 时，通讯超时时间参数无效。

当该功能码设置成有效值时，如果一次通讯与下一次通讯的间隔时间超出通讯超时时间，系统将报通讯故障错误。

通常情况下，都将其设置成无效。如果在连续通讯的系统中，设置此参数，可以监视通讯状况。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pb. 05	传输错误处理	0: 报警并自由停车 1: 不报警并继续运行 2: 不报警按停机方式停机 (仅通讯控制方式下) 3: 不报警按停机方式停机 (所有控制方式下)	0~3	1

变频器在通讯异常情况下可以通过设置保护动作选择以屏蔽通讯故障故障告警和停机, 保持继续运行。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pb. 06	传输回应处理	0: 写操作有回应 1: 写操作无回应	0~1	0

当该功能码设置为 0 时, 变频器对上位机的读写命令都有回应。

当该功能码设置为 1 时, 变频器对上位机的仅对读命令都有回应, 对写命令无回应, 通过此方式可以提高通讯效率。

6.13 摆频和补充功能参数组 (PC 组)

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PC.00	抑制振荡低频阈值点	0~500	0~500	5
PC.01	抑制振荡高频阈值点	0~500	0~500	100

但大多数电机在某些频率段运行时容易出现电流震荡, 轻者电机不能稳定运行, 重者会导致变频器过流。当 PC. 04=0 时使能抑制振荡, PC. 00, PC. 01 设置较小时, 抑制振荡效果比较明显, 电流增加较明显, 设置较大时, 抑制振荡效果比较弱。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PC.02	抑制振荡限幅值	0~10000	0~10000	5000

通过设定 PC. 02 可以限制抑制振荡时的大电压提升值。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PC.03	抑制振荡高低频分界点	0.00~P0.04 (最大频率)	0.00Hz~P0.04	12.50Hz

PC. 03 为功能码 PC. 00 和 PC. 01 的分界点。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PC.04	抑制振荡	0: 抑制振荡有效; 1: 抑制振荡无效。	0~1	1

0: 抑制振荡有效;

1: 抑制振荡无效。

抑制振荡功能是针对VF控制而言的,普通电机在空载或轻载运行时经常会出现电流振荡现象,导致电机运行不正常,严重的会让变频器过流。PC.04=0时将使能抑制振荡功能,变频器将按照PdC.00~PC.03功能组的参数对电机出现的振荡进行抑制。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PC.05	PWM方式选择	0: PWM模式1 1: PWM模式2 2: PWM模式3	0~2	0

0: PWM模式1,该模式为正常的PWM模式,低频时电机噪音较小,高频时电机噪音较大。

1: PWM模式2,电机在该模式运行噪音较小,但温升较高,如选择此功能变频器需降额使用。

2: PWM模式3,电机在该模式运行电机噪音较大,但对电机振荡有较好的抑制作用。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PC.06	PWM模式1加速分界频率	0~50.0	0~50.0	14.0
PC.07	PWM模式1减速分界频率	0~50.0	0~50.0	11.0

当变频器使用 PWM 模式 1 时,有时电机在低频时震荡,可以通过跳转 PC.06 和 PC.07 来解决震荡问题,当在某频率点震荡时,调整 PC.06 频率低于该频率点,可抑制震荡,其中 PC.06 应大于 PC.07,以免频繁切换 PWM 模式。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PC.08	转矩设定方式	0: 键盘设定转矩 (Pd.07) (100%相对于P3.07转矩上限) 1: 模拟量VI设定转矩 (100%相对于P3.07转矩上限) 2: 模拟量CI设定转矩 (100%相对于P3.07转矩上限) 3: 模拟量VI+CI设定转矩 (100%相对于P3.07转矩上限) 4: 多段转矩设定 (100%相对于P3.07转矩上限) 5: 远程通讯设定转矩 (100%相对于P3.07转矩上限)	0~5	0
PC.09	键盘设定转矩	-100.0%~100.0%	-100.0%~100.0%	50.0%

当P0.04=2时,转矩控制有效。转矩控制时,变频器按设定的转矩指令输出转矩,输出频率受上限频率限制,当负载速度大于设定的上限频率时,变频器输出频率受限,输出转矩将与

设定转矩不相同。当做转矩控制时，PC. 08所设定的转矩为转矩指令。当转矩指令为键盘设定时（PC. 08为0时），通过设置功能码PC. 09来得到转矩指令。当转矩设定为负数时，电机将反转。

可通过多功能输入端子在转矩控制和速度控制之间进行切换。

当变频器设定转矩大于负载转矩，变频器输出频率会上升，当变频器输出频率达到频率上限时，变频器一直以上限频率运行。

当变频器设定转矩小于负载转矩，变频器输出频率会下降，当变频器输出频率达到频率下限时，变频器一直以下限频率运行。

PC. 09所设定的100. 0%对应转矩上限设定，即P9. 07，调整PC. 08、P9. 07均可改变转矩设定值。

注意：当转矩控制有停机命令时，自动切换到速度控制。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PC. 10	上限频率设定源选择	0: 键盘设定上限频率（P0. 08） 1: 模拟量VI设定上限频率（100%对应最大频率） 2: 模拟量CI设定上限频率（100%对应最大频率） 3: 多段设定上限频率（100%对应最大频率） 4: 远程通讯设定上限频率（100%对应最大频率）	0~4	0

通过 PC. 10 可以实现多种上限频率给定源选择。特别是在转矩控制时，可以通过改变上限频率的方法来改变变频器的输出频率。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
PC. 11	摆频幅度	0. 0~100. 0%（相对设定频率）	0. 0~100. 0	0. 0%
PC. 12	突跳频率幅度	0. 0~50. 0%（相对摆频幅度）	0. 0~50. 0	0. 0%
PC. 13	摆频上升时间	0. 1~3600. 0s	0. 1~3600. 0	5. 0s
PC. 14	摆频下降时间	0. 1~3600. 0s	0. 1~3600. 0	5. 0s

摆频功能适用于纺织、化纤等行业及需要横动、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，其中摆动幅度由PC. 11设定，当PC. 11设为0时，即摆幅为0，摆频不起作用。

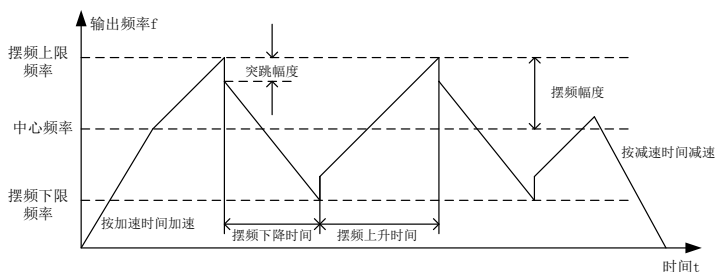


图6-30 摆频运行示意图

摆频幅度：摆频运行频率受上、下限频率约束。

摆幅相对于中心频率：摆幅 $AW = \text{中心频率} \times \text{摆幅幅度} PC. 11$ 。

突跳频率=摆幅 $AW \times \text{突跳频率幅度} PC. 12$ 。即摆频运行时，突调频率相对摆幅的值。

摆频上升时间：从摆频的最低点运行到最高点所用的时间。

摆频下降时间：从摆频的最高点运行到最低点所用的时间。

6.14 变频器 PG 闭环和自身参数 (PD 组)

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pd. 00	用户密码	0~65535	0~65535	0

设定为任意一个非零的数字，密码保护功能生效。

00000：清除以前设置用户密码值，并使密码保护功能无效，恢复出厂值也能清除密码。

当用户密码设置并生效后，如果用户密码不正确，用户将不能进入参数菜单，只有输入正确的用户密码，用户才能查看参数，并修改参数。请牢记所设置的用户密码。

退出功能码编辑状态，密码保护将在1分钟后生效，当密码生效后若按 **MENU/ESC** 键进入功能码编辑状态时，将显示“0.0.0.0.0”，操作者必须正确输入用户密码，否则无法进入。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pd. 01	整流模块温度	0~100.0℃		
Pd. 02	逆变模块温度	0~100.0℃		
Pd. 03	本机累积运行时间	0~65535h		

这些功能码只能查看，不能修改。

整流模块温度：表示整流模块的温度，不同机型的整流模块过温保护值可能有所不同。

逆变模块温度：显示逆变模块IGBT的温度，不同机型的逆变模块IGBT过温保护值可能有所不同。

本机累积运行时间：显示到目前为止至变频器的累计运行时间。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pd. 05	PG编码器脉冲数	50~9999	50~9999	1000

请用户根据选用的PG脉冲编码器每转脉冲数正确填写该参数，在有速度传感器矢量控制时，请务必正确填写该参数。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pd. 06	PG编码器方向选择	0：正向；1：反向	0~1	0

如果变频器的接口板与PG接线次序代表的方向和变频器与电机连接次序代表的方向匹配，设置值选择“0”（正向），否则选择“1”（反向）。

更改此参数，可以方便的调整接线方向的对应关系，而不用重新接线。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pd. 07	PG编码器断线动作	0：继续运行；1：自由停机	0~1	0

0：继续运行

1：自由滑行停车

有PG矢量控制运行时，如果PG断线，变频器报警显示E-25，并且变频器停止输出，电机自由滑行停车。

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pd. 08	PG编码器断线检测时间	2.0~10.0S	2.0~10.0S	2.0S

确认编码器断线故障的持续检测时间

功能码	名称	说明	设定范围	缺省值
Pd. 09	零速检测值	0：禁止断线保护 0~999RPM	0.0~999.9RPM	0

零速检测值是为了检测PG断线而定义的功能

当零速检测值为零时，PG断线保护功能被禁止

当设定频率大于零速检测值，而PG反馈速度小于零速检测值，而且持续Pd. 08设置的时间后，变频器的码盘断线保护功能动作。

6.15 厂家参数组（PE 组）

该组为厂家参数组，用户不要尝试打开该组参数，否则会引起变频器不能正常运行或损坏。

第七章 故障诊断及异常处理

7.1 故障现象及对策

当变频器发生异常时，LED 数码管将显示对应故障的功能代码及其内容，故障继电器动作，变频器停止输出，发生故障时，电机若在旋转，将会自由停车，直至停止旋转。YX8000 可能出现的故障类型如表 7-1 所示。用户在变频器出现故障时，应首先按该表提示进行检查，并详细记录故障现象，需要技术服务时，请与本公司售后服务与技术支持部或我司各地代理商联系。

表 7-1 故障报警内容及对策

故障代码	故障类型	可能的故障原因	故障对策
E-01	变频器加速运行过电流	负载太重，加速时间太短。	延长加速时间
		V/F 曲线不合适	调整 V/F 曲线设置。
		对旋转中电机进行再启动	设置为检速再起功能
		转矩提升设定值太大。	调整手动转矩提升量或改为自动转矩提升
		变频器功率太小	选用功率等级大的变频器
E-02	变频器减速运行过电流	减速时间太短	延长减速时间
		有势能负载或大惯性负载	增加外接能耗制动组件的制动功率
		变频器功率偏小	选用功率等级大的变频器
E-03	变频器恒速运行过电流	负载发生突变	检查负载或减小负载的突变
		加减速时间设置太短	适当延长加减速时间
		负载异常	进行负载检查
		电网电压低	检查输入电源
		变频器功率偏小	选用功率等级大的变频器
E-04	变频器加速运行过电压	输入电压异常	检查输入电源
		加速时间设置太短	适当延长加速时间
		对旋转中电机进行再启动	设置为检速跟踪再起功能

故障代码	故障类型	可能的故障原因	故障对策
E-05	变频器减速运行过电压	减速时间太短	延长减速时间
		有势能负载或大惯性负载	增加外接能耗制动组件的制动功率
E-06	变频器恒速运行过电压	输入电压异常	检查输入电源
		加减速时间设置太短	适当延长加减速时间
		输入电压发生异常变动	安装输入电抗器
		负载惯性较大	使用能耗制动组件
E-07	变频器控制电源过电压	输入电压异常	检查输入电源或寻求服务
E-08	变频器过热	风道阻塞	清理风道或改善通风条件
		环境温度过高	改善通风条件,降低载波频率
		风扇损坏	更换风扇
		逆变模块异常	寻求服务
E-09	变频器过载	加速时间太短	延长时间加速
		直流制动量过大	减小直流制动电流, 延长制动时间
		V/F 曲线不合适	调整 V/F 曲线和转矩提升量
		对旋转中的电机进行再起动	设置为检速再起功能
		电网电压过低	检查电网电压
		负载过大	选择功率更大的变频器
E-10	电机过载	V/F 曲线不合适	调整 V/F 曲线和转矩提升量
		电网电压过低	检查电网电压
		通用电机长期低速大负载运行	长期低速运行, 可选择变频电机
		电机过载保护系数设置不正确	正确设置电机过载保护系数
		电机堵转或负载突变过大	检查负载
E-11	运行中欠电压	电网电压过低	检查电网电压

故障代码	故障类型	可能的故障原因	故障对策
E-12	逆变模块保护	变频器瞬间过流	参见过电流对策
		输出三相有相间短路或接地短路	重新配线
		风道堵塞或风扇损坏	清理风道或更换风扇
		环境温度过高	降低环境温度
		控制板连线或插件松动	检查并重新连线
		输出缺相等原因造成电流波形异常	检查配线
		辅助电源损坏，驱动电压欠压	寻求厂家或代理商服务
		控制板异常	寻求厂家或代理商服务
E-13	外部设备故障	外部故障急停端子闭合	处理外部故障后断开外部故障端子
E-14	电流检测电路故障	控制板连线或插件松动	检查并重新连线
		辅助电源损坏	寻求厂家或代理商服务
		霍尔器件损坏	寻求厂家或代理商服务
		放大电路异常	寻求厂家或代理商服务
E-15	RS232/485通讯故障	波特率设置不当	适当设置波特率
		串行口通讯错误	按  键复位，寻求服务
		故障告警参数设置不当	修改 P3.09~P3.12 的设置
		上位机没有工作	检查上位机工作与否、接线是否正确
E-16	系统干扰	干扰严重	按  键复位或在电源输入侧外加电源滤波器
		主控板 DSP 读写错误	按键复位，寻求服务
E-17	E ² PROM 读写错误	控制参数的读写发生错误	按  键复位 寻求厂家或代理商服务

E-18	电机参数自学 过流故障	1.电机与变频器功率段不匹配。	向厂家寻求服务 按  键复位
E-19	输入缺相保护	R、S、T 输入三相有一相没有电压。	按  键复位 检查变频器输入 R、S、T 电源
E-20	检速再启动过 流故障	变频器检速再启动过程中出现过 电流状态	按  键复位 调整减速再启动相关参数
E-21	PID 反馈断线 故障	1. PID 反馈断线 2. PID 反馈源消失	1. 检查 PID 反馈信号线 2. 检查 PID 反馈源

7.2 常见故障及其处理方法

变频器使用过程中可能会遇到下列故障情况，请参考下述方法进行简单故障分析：

上电无显示：

用万用表检查变频器输入电源是否和变频器额定电压相一致。如果电源有问题请检查并排除。

检查三相整流桥是否完好。若整流桥已炸开，请寻求服务。

检查 CHARGE 灯是否点亮。如果此灯没有亮，故障一般集中在整流桥或缓冲电阻上，若此灯已亮，则故障可能在开关电源部分。请寻求服务。

上电后电源空气开关跳开：

检查输入电源之间是否有接地或短路情况，排除存在问题。

检查整流桥是否已经击穿，若已损坏，寻求服务。

变频器运行后电机不转动：

检查 U、V、W 之间是否有均衡的三相输出。若有，则为电机线路或自身损坏，或电机因机械原因堵转。请排除。

可有输出但三相不平衡，应该为变频器驱动板或输出模块损坏，请寻求服务。

若没有输出电压，可能会是驱动板或输出模块损坏，请寻求服务。

上电变频器显示正常，运行后电源空气开关跳开：

检查输出模块之间相间是否存在短路情况。若是，请寻求服务。

检查电机引线之间是否存在短路或接地情况。若有，请排除。

若跳闸是偶尔出现而且电机和变频器之间距离比较远，则考虑加输出交流电抗器。



注意

- (1) 复位前必须彻底查清故障原因并加以排除，否则可能导致变频器的永久性损坏。
- (2) 不能复位或复位后重新发生故障，应检查原因，连续复位会损坏变频器。
- (3) 过载、过热保护动作时应延时 5 分钟复位。

第八章 保养和维护

8.1 保养和维护

变频器使用环境的变化，如温度、湿度、烟雾等的影响，以及变频器内部元器件的老化等因素，可能会导致变频器发生各种故障。因此，在存贮、使用过程中必须对变频器进行日常检查，并进行定期保养维护。

8.1.1 日常维护

在变频器正常开启时，请确认如下事项：

- (1) 电机是否有异常声音及振动。
- (2) 变频器及电机是否发热异常。
- (3) 环境温度是否过高。
- (4) 负载电流表是否与往常值一样。
- (5) 变频器的冷却风扇是否正常运转。

8.2 定期保养及维护

8.2.1 定期维护

变频器定期保养检查时，一定要切断电源，待监视器无显示及主电路电源指示灯熄灭后，才能进行检查。检查内容如表 8-1 所示。

表 8-1 定期检查内容

检查项目	检查内容	异常对策
主回路端子、控制回路端子 螺丝钉	螺丝钉是否松动	用螺丝刀拧紧
散热片	是否有灰尘	用 4~6kgcm ² 压力的干燥压缩空气吹掉
PCB 印刷电路板	是否有灰尘	用 4~6kgcm ² 压力的干燥压缩空气吹掉
冷却风扇	是否有异常声音、异常振动， 累计时间运行达 2 万小时	更换冷却风扇
功率元件	是否有灰尘	用 4~6kgcm ² 压力的干燥压缩空气吹掉
铝电解电容	是否变色、异味、鼓泡	更换铝电解电容

8.2.2 定期保养

为了使变频器长期正常工作，必须针对变频器内部电子元器件的使用寿命，定期进行保养和维护。变频器电子元器件的使用寿命又因其使用环境和使用条件的不同而不同。如表 8-2 所示变频器的保养期限仅供用户使用时参考。

表 8-2 变频器部件更换时间

器件名称	标准更换年数
冷却风扇	2~3年
电解电容器	4~5年
印刷电路板	5~8年
熔断器	10年

以上变频器部件更换时间的使用条件为：

- (1) 环境温度：年平均 30℃。
- (2) 负载系数：80%以下。
- (3) 运行时间：每天 12 小时以下。

第九章 串行口 RS485 通讯协议

9.1 通讯概述

本公司 YX8000 系列变频器向用户提供工业控制中通用的 RS485 通讯接口。通讯协议采用 MODBUS 标准通讯协议,该变频器可以作为从机与具有相同通讯接口并采用相同通讯协议的上位机(如 PLC 控制器、PC 机)通讯,实现对变频器的集中监控,另外用户也可以使用一台变频器作为主机,通过 RS485 接口连接数台本公司的变频器作为从机。以实现变频器的多机联动。通过该通讯口也可以接远控键盘。实现用户对变频器的远程操作。

本变频器的 MODBUS 通讯协议支持两种传送方式:RTU 方式和 ASCII 方式,用户可以根据情况选择其中的一种方式通讯。下文是该变频器通讯协议的详细说明。

9.2 通讯协议说明

9.2.1 通讯组网方式

(1) 变频器作为从机组网方式:

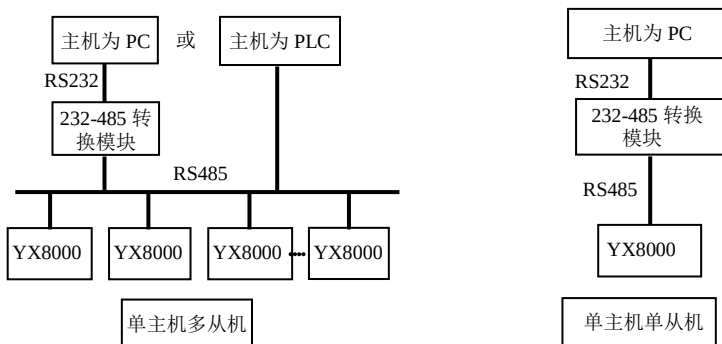


图 9-1 从机组网方式示意图

(2) 多机联动组网方式:

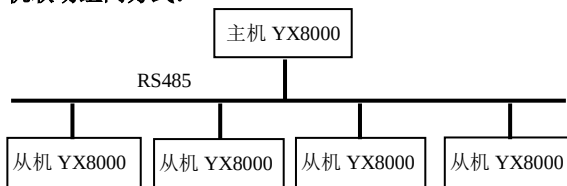


图 9-2 多机联动组网示意图

9.3 协议内容

该 Modbus 串行通信协议定义了串行通信中异步传输的帧内容及使用格式。其中包括：主机轮询及广播帧、从机应答帧的格式；主机组织的帧内容包括：从机地址(或广播地址)、执行命令、数据和错误校验等。从机的响应也是采用相同的结构，内容包括：动作确认，返回数据和错误校验等。如果从机在接收帧时发生错误，或不能完成主机要求的动作，她将组织一个故障帧作为响应反馈给主机。

9.4 应用方式

YX8000 系列变频器接入具备 RS232/RS485 总线的“单主多从”控制网络。

9.5 总线结构

(1) 接口方式

RS485 硬件接口

(2) 传输方式

异步串行，半双工传输方式。在同一时刻主机和从机只能有一个发送数据而另一个接收数据。数据在串行异步通信过程中，是以报文的形式，一帧一帧发送。

(3) 拓扑结构

单主机多从机系统。从机地址的设定范围为 1~247，0 为广播通信地址。网络中的每个从机的地址具有唯一性。这是保证 ModBus 串行通讯的基础。

9.6 协议说明

CHE 系列变频器通信协议是一种异步串行的主从 ModBus 通信协议，网络中只有一个设备（主机）能够建立协议（称为“查询/命令”）。其他设备（从机）只能通过提供数据响应主机的“查询/命令”，或根据主机的“查询/命令”做出相应的动作。主机在此是指个人计算机（PC），工业控制设备或可编程逻辑控制器（PLC）等，从机是指 CHE 系列变频器或其他的具有相同通讯协议的控制设备。主机既能对某个从机单独进行通信，也能对所有从机发布广播信

息。对于单独访问的主机“查询/命令”，从机都要返回一个信息（称为响应），对于主机发出的广播信息，从机无需反馈响应信息给主机。

9.7 通讯帧结构

YX8000 系列变频器的 ModBus 协议通信数据格式分为 RTU（远程终端单元）模式和 ASCII（American Standard Code for Information International Interchange）模式两种进行通讯。

RTU 模式中，每个字节的格式如下：

编码系统：8 位二进制，

十六进制 0~9、A~F，

每个 8 位的帧域中，包含两个十六进制字符。

ASCII 模式中，每个字节的格式如下：

编码系统：通讯协议属于 16 进制，ASCII 的信息字符意义：

“0” … “9”，“A” … “F” 每个 16 进制代表每个 ASCII 信息，例如

字符	‘0’	‘1’	‘2’	‘3’	‘4’	‘5’	‘6’	‘7’	‘8’	‘9’
ASCII CODE	0x30	0x31	0x32	0x33	0x34	0x35	0x36	0x37	0x38	0x39
字符	‘A’	‘B’	‘C’	‘D’	‘E’	‘F’				
ASCII CODE	0x41	0x42	0x43	0x44	0x45	0x46				

字节的位：

包括起始位、7 或 8 个数据位、校验位和停止位。

字节位的描述如下表：

11-bit 字符帧：

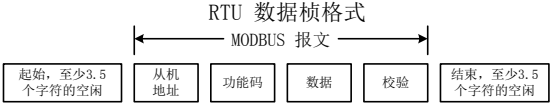
起始位	Bit1	Bit2	Bit3	Bit4	Bit5	Bit6	Bit7	Bit8	无校验位 偶校验位 奇校验位	停止位
-----	------	------	------	------	------	------	------	------	----------------------	-----

10-bit 字符帧：

起始位	Bit1	Bit2	Bit3	Bit4	Bit5	Bit6	Bit7	无校验位 偶校验位 奇校验位	停止位
-----	------	------	------	------	------	------	------	----------------------	-----

在 RTU 模式中，新的总是以至少 3.5 个字节的传输时间静默，作为开始。在以波特率计算传输速率的网络上，3.5 个字节的传输时间可以轻松把握。紧接着传输的数据域依次为：从机地址、操作命令码、数据和 CRC 校验字，每个域传输字节都是十六进制的 0...9, A...F。网络

设备始终监视着通讯总线的活动，即使在静默间隔时间内。当接收到第一个域（地址信息），每个网络设备都对该字节进行确认。随着最后一个字节的传输完成，又有一段类似的 3.5 个字节的传输时间间隔，用来表示本帧的结束，在此以后，将开始一个新帧的传送。

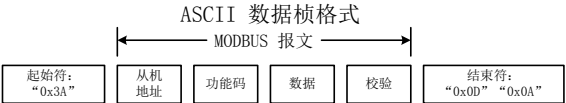


一个帧的信息必须以一个连续的数据流进行传输，如果整个帧传输结束前超过 1.5 个字节以上的间隔时间，接收设备将清除这些不完整的信息，并错误认为随后一个字节是新一帧的地址域部分，同样的，如果一个新帧的开始与前一个帧的间隔时间小于 3.5 个字节时间，接收设备将认为它是前一帧的继续，由于帧的错乱，最终 CRC 校验值不正确，导致通讯故障。

RTU 帧的标准结构：

帧头START	T1-T2-T3-T4（3.5个字节的传输时间）
从机地址ADDR	通讯地址： 0~247（十进制）（0为广播地址）
功能域CMD	03H：读从机参数； 06H：写从机参数
数据域 DATA（N-1） ... DATA（0）	2*N个字节的数据，该部分为通讯的主要内容，也是通讯中，数据交换的核心。
CRC CHK 低位	检测值：CRC校验值（16BIT）
CRC CHK 高位	
帧尾END	T1-T2-T3-T4（3.5个字节的传输时间）

在 ASCII 模式中，帧头为“：”（“0x3A”），帧尾缺省为“CRLF”（“0x0D” ” 0x0A”）。在 ASCII 方式下，除了帧头和帧尾之外，其余的数据字节全部以 ASCII 码方式发送，先发送高 4 位位元组，然后发送低 4 位位元组。ASCII 方式下数据为 7 或 8 位长度。对于 ‘A’ ~ ‘F’，采用其大写字母的 ASCII 码。此时数据采用 LRC 校验，校验涵盖从从机地址到数据的信息部分。校验和等于所有参与校验数据的字符和（舍弃进位位）的补码。



ASCII 帧的标准结构:

START	‘:’ (0x3A)
Address Hi	通讯地址: 8-bit 地址由2个ASCII码组合
Address Lo	
Function Hi	功能码: 8-bit 地址由2个ASCII码组合
Function Lo	
DATA (N-1) ... DATA (0)	数据内容: nx8-bit 数据内容由2n个ASCII码组合 n<=16, 最大32个ASCII码
LRC CHK Lo	LRC检查码: 8-bit 检验码由2个ASCII码组合
LRC CHK Hi	
END Hi	结束符: END Hi=CR (0x0D), END Lo=LF (0x0A)
END Lo	

9.8 命令码及通讯数据描述

9.8.1 命令码: 03H (0000 0011), 读取 N 个字 (Word) (最多可以连续读取 16 个字)

例如: 从机地址为 01H 的变频器, 内存起始地址为 0004, 读取连续 2 个字, 则该帧的结构描述如下:

RTU 主机命令信息

START	T1-T2-T3-T4 (3.5个字节的传输时间)
ADDR	01H
CMD	03H
起始地址高位	00H
起始地址低位	04H
数据个数高位	00H
数据个数低位	02H
CRC CHK 低位	85H
CRC CHK 高位	CAH
END	T1-T2-T3-T4 (3.5个字节的传输时间)

RTU 从机响应信息

START	T1-T2-T3-T4 (3.5个字节的传输时间)
ADDR	01H
CMD	03H
字节个数	04H
数据地址0004H高位	00H
数据地址0004H低位	00H
数据地址0005H高位	00H

数据地址0005H低位	00H
CRC CHK 低位	43H
CRC CHK 高位	07H
END	T1-T2-T3-T4 (3.5个字节的传输时间)

ASCII 主机命令信息

START	‘:’
ADDR	‘0’
	‘1’
CMD	‘0’
	‘3’
起始地址高位	‘0’
	‘0’
起始地址低位	‘0’
	‘4’
数据个数高位	‘0’
	‘0’
数据个数低位	‘0’
	‘2’
LRC CHK Lo	‘F’
LRC CHK Hi	‘6’
END Lo	CR
END Hi	LF

ASCII 从机回应信息

START	‘:’
ADDR	‘0’
	‘1’
CMD	‘0’
	‘3’
字节个数	‘0’
	‘4’
数据地址0004H高位	‘0’
	‘0’
数据地址0004H低位	‘0’
	‘2’
数据地址0005H高位	‘0’
	‘0’
数据地址0005H低位	‘0’
	‘0’
LRC CHK Hi	‘F’

LRC CHK Lo	‘6’
END Lo	CR
END Hi	LF

9.8.2 命令码：06H（0000 0110），写一个字(Word)

例如：将 5000（1388H）写到从机地址 02H 变频器的 0008H 地址处。则该帧的结构描述如下：

RTU 主机命令信息

START	T1-T2-T3-T4（3.5个字节的传输时间）
ADDR	02H
CMD	06H
写数据地址高位	00H
写数据地址低位	08H
数据内容高位	13H
数据内容低位	88H
CRC CHK 低位	05H
CRC CHK 高位	6DH
END	T1-T2-T3-T4（3.5个字节的传输时间）

RTU 从机响应信息

START	T1-T2-T3-T4（3.5个字节的传输时间）
ADDR	02H
CMD	06H
写数据地址高位	00H
写数据地址低位	08H
数据内容高位	13H
数据内容低位	88H
CRC CHK 低位	05H
CRC CHK 高位	6DH
END	T1-T2-T3-T4（3.5个字节的传输时间）

ASCII 主机命令信息

START	‘:’
ADDR	‘0’
	‘2’
CMD	‘0’
	‘6’
写数据地址高位	‘0’
	‘0’

写数据地址低位	'0'
	'8'
数据内容高位	'1'
	'3'
数据内容低位	'8'
	'8'
LRC CHK Hi	'5'
LRC CHK Lo	'5'
END Lo	CR
END Hi	LF

ASCII 从机回应信息

START	','
ADDR	'0'
	'2'
CMD	'0'
	'6'
写数据地址高位	'0'
	'0'
写数据地址低位	'0'
	'8'
数据内容高位	'1'
	'3'
数据内容低位	'8'
	'8'
LRC CHK Hi	'5'
LRC CHK Lo	'5'
END Lo	CR
END Hi	LF

9.8.3 通讯帧错误校验方式

帧的错误校验方式主要包括两个部分的校验，即字节的位校验（奇/偶校验）和帧的整

个数据校验（CRC 校验或 LRC 校验）。

9.8.3.1 字节位校验

用户可以根据需要选择不同的位校验方式，也可以选择无校验，这将影响每个字节的校验位设置。

偶校验的含义：在数据传输前附加一位偶校验位，用来表示传输的数据中“1”的个数是奇数还是偶数，为偶数时，校验位置为“0”，否则置为“1”，用以保持数据的奇偶性不变。

奇校验的含义：在数据传输前附加一位奇校验位，用来表示传输的数据中“1”的个数是奇数还是偶数，为奇数时，校验位置为“0”，否则置为“1”，用以保持数据的奇偶性不变。

例如，需要传输“11001110”，数据中含 5 个“1”，如果用偶校验，其偶校验位为“1”，如果用奇校验，其奇校验位为“0”，传输数据时，奇偶校验位经过计算放在帧的校验位的位置，接收设备也要进行奇偶校验，如果发现接受的数据的奇偶性与预置的不一致，就认为通讯发生了错误。

9.8.3.2 CRC 校验方式——CRC(Cyclical Redundancy Check)：

使用 RTU 帧格式，帧包括了基于 CRC 方法计算的帧错误检测域。CRC 域检测了整个帧的内容。CRC 域是两个字节，包含 16 位的二进制值。它由传输设备计算后加入到帧中。接收设备重新计算收到帧的 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。

CRC 是先存入 0xFFFF，然后调用一个过程将帧中连续的 6 个以上字节与当前寄存器中的值进行处理。仅每个字符中的 8Bit 数据对 CRC 有效，起始位和停止位以及奇偶校验位均无效。

CRC 产生过程中，每个 8 位字符都单独和寄存器内容相异或（XOR），结果向最低有效位方向移动，最高有效位以 0 填充。LSB 被提取出来检测，如果 LSB 为 1，寄存器单独和预置的值相异或，如果 LSB 为 0，则不进行。整个过程要重复 8 次。在最后一位（第 8 位）完成后，下一个 8 位字节又单独和寄存器的当前值相异或。最终寄存器中的值，是帧中所有的字节都执行之后的 CRC 值。

CRC 的这种计算方法，采用的是国际标准的 CRC 校验法则，用户在编辑 CRC 算法时，可以参考相关标准的 CRC 算法，编写出真正符合要求的 CRC 计算程序。

现在提供一个 CRC 计算的简单函数给用户参考（用 C 语言编程）：

```
unsigned int crc_cal_value(unsigned char *data_value,unsigned char data_length)
{
    int i;
    unsigned int crc_value=0xffff;
```

```
while(data_length--)  
{  
    crc_value^=*data_value++;  
    for(i=0;i<8;i++)  
    {  
        if(crc_value&0x0001)crc_value=(crc_value>>1)^0xa001;  
        else crc_value=crc_value>>1;  
    }  
}  
return(crc_value);  
}
```

在阶梯逻辑中，CKSM 根据帧内容计算 CRC 值，采用查表法计算，这种方法程序简单，运算速度快，但程序所占用 ROM 空间较大，对程序空间有要求的场合，请谨慎使用。

9.8.3.3 ASCII 模式的校验 (LRC Check)

校验码 (LRC Check) 由 Address 到 Data Content 结果加起来的值，例如上面 11.6.2 通讯信息的的校验码：0x02+0x06+0x00+0x08+0x13+0x88=0xAB，然后取 2 的补码=0x55。

9.8.4 通信数据地址的定义

该部分是通信数据的地址定义，用于控制变频器的运行、获取变频器状态信息及变频器相关功能参数设定等。

(1) 功能码参数地址表示规则

以功能码序号为参数对应寄存器地址，但要转换成十六进制，如 P5.05 的序号为 58，则用十六进制表示该功能码地址为 003AH。

高、低字节的范围分别为：高位字节——00~01；低位字节——00~FF。

注意：PE 组：为厂家设定参数，既不可读取该组参数，也不可更改该组参数；有些参数在变频器处于运行状态时，不可更改；有些参数不论变频器处于何种状态，均不可更改；更改功能码参数，还要注意参数的设定范围，单位，及相关说明。

另外，由于 EEPROM 频繁被存储，会减少 EEPROM 的使用寿命，对于用户而言，有些功能码在通讯的模式下，无须存储，只需更改片内 RAM 中的值就可以满足使用要求。要实现该功能，只要把对应的功能码地址最高位由 0 变成 1 就可以实现。如：功能码 P0.07 不存储到 EEPROM 中，只修改 RAM 中的值，可将地址设置为 800CH；该地址只能用作写片内 RAM 时使用，不能用做读的功能，如做读为无效地址。

(2) 其他功能的地址说明:

功能说明	地址定义	数据意义说明	R/W 特性
通讯控制命令	1000H	0001H: 正转运行	W
		0002H: 反转运行	
		0003H: 正转点动	
		0004H: 反转点动	
		0005H: 停机	
		0006H: 自由停机 (紧急停机)	
		0007H: 故障复位	
		0008H: 点动停止	
变频器状态	1001H	0001H: 正转运行中	R
		0002H: 反转运行中	
		0003H: 变频器待机中	
		0004H: 故障中	
通讯设定值地址	2000H	通信设定值范围 (-10000~10000) 注意: 通信设定值是相对值的百分数 (-100.00%~100.00%), 可做通信写操作。当作为频率源设定时, 相对的是最大频率 (P0.05) 的百分数; 当作为 PID 给定或者反馈时, 相对的是 PID 的百分数。其中, PID 给定值和 PID 反馈值, 都是以百分数的形式进行 PID 计算的。	W
运行/停机参数地址说明	3000H	运行频率	R
	2001H	设定频率	R
	3002H	母线电压	R
	3003H	输出电压	R
	3004H	输出电流	R
	3005H	运行转速	R
	3006H	输出功率	R
	3007H	输出转矩	R
	3008H	PID 给定值	R
	3009H	PID 反馈值	R
	300AH	端子输入标志状态	R
	300BH	端子输出标志状态	R

	300CH	模拟量 VI 值	R
	300DH	模拟量 CI 值	R
	300EH	保留	R
	300FH	保留	R
	3010H	保留	R
	3011H	保留	R
	3012H	多段速当前段数	R
变频器故障地址	5000H	故障信息代码与功能码菜单中故障类型的序号一致，只不过该处给上位机返回的是十六进制的数据，而不是故障字符。	R
ModBus 通讯故障地址	5001H	0000H: 无故障 0001H: 密码错误 0002H: 命令码错误 0003H: CRC 校验错误 0004H: 非法地址 0005H: 非法数据 0006H: 参数更改无效 0007H: 系统被锁定 0008H: 变频器忙 (EEPROM 正在存储中)	R

9.8.5 错误通讯时的额外响应

当变频器通讯连接时，如果产生错误，此时变频器会响应错误码并将按固定的格式回应给主控系统，让主控系统知道有错误产生。变频器通讯无论命令码为“03”或是“06”，变频器的故障回复的命令字节均按“06”进行回复，并且数据地址固定为 0x5001。

例如：

RTU 从机故障回应信息

START	T1-T2-T3-T4 (3.5个字节的传输时间)
ADDR	01H
CMD	06H

故障返回地址高位	50H
故障返回地址低位	01H
错误码高位	00H
错误码低位	05H
CRC CHK 低位	09H
CRC CHK 高位	09H
END	T1-T2-T3-T4 (3.5个字节的传输时间)

ASCII 从机故障响应信息

START	‘:’
ADDR	‘0’
	‘1’
CMD	‘0’
	‘6’
故障返回地址高位	‘5’
	‘0’
故障返回地址低位	‘0’
	‘1’
错误码高位	‘0’
	‘0’
错误码低位	‘0’
	‘5’
LRC CHK Hi	‘A’
LRC CHK Lo	‘3’
END Lo	CR
END Hi	LF

错误码的含义：

错误码	说明
1	密码错误
2	命令码错误
3	CRC 校验错误
4	非法地址
5	非法数据
6	参数更改无效
7	系统被锁定
8	变频器忙（EEPROM 正在存储中）

YX8000 系列变频器保修单

用户单位：	
详细地址：	
邮编：	联系人：
电话：	传真：
机器编号：	
功率：	机器型号：
合同号：	购买日期：
服务单位：	
联系人：	电话：
维修员：	电话：
维修日期：	
用户意见及评价：☐ 好 ☐ 较好 ☐ 一般 ☐ 差 其它意见： 用户签名： 年 月 日	
公司回访记录： 其它： 工程部工程师签名： 年 月 日	

保修协议

1. 保修范围仅指变频器本体。
2. 正常使用时，变频器在质保期内发生故障或损坏，公司负责保修，超质保期，将收取合理的维修费用。
3. 保修期起始时间为我司制造出厂日期。
4. 在 15 个月内，如发生以下情况，我司将收取一定的维修费用。
 - 不按使用说明书的操作步骤操作，引起的变频器损坏。
 - 由于水灾，火灾、电压异常等造成的变频器损坏。
 - 由接线错误等造成的变频器损坏。
 - 将变频器用于非正常功能时造成的损害。
5. 有关服费用按照实际费用计算。如有合同，以合同优先的原则处理。
6. 请你务必保留此卡，并在保修时出示给维修单位。
7. 如有问题可直接与供货商联系，也可直接与我司联系。

服务热线：400-888-2657

深圳市源信电气技术有限公司
SHENZHEN YUANXIN ELECTRIC TECHNOLOGY CO.,LTD

地址：深圳市宝安区石岩街道塘头一号路8号创维创新谷6#楼
网址：www.yuanxindrive.com

2018年11月28日印刷 版本：V4.0