



节能于心 · 高效于行

高性能电流矢量变频器

EV510-PV 系列

使用手册 V0.1



南京欧陆电气股份有限公司

前 言

首先感谢您购买 EV510-PV 系列光伏提水专用变频器！

EV510-PV 系列光伏提水专用变频器是一款专用变频器，主要用于控制和调节三相交流异步电机、三相永磁同步电机的速度和转矩，支持多种 PG 卡、工业总线扩展卡、输入输出扩展卡等，功能强大，可选配 LCD 液晶键盘，丰富显示内容，同时也支持我司上位机调试工具，实现快速调试、参数拷贝及还原等。可用于生活供水、城市供水、农田灌溉、草原畜牧业、林业灌溉、沙漠治理等光伏供水应用场景。

EV510-PV 系列光伏提水变频器，只需要将光伏电池板接入变频器，通电后即可实现光伏水泵自动启动，太阳光追踪效率可到 99%；变频器具有 PV 过压、干抽、缺水等多重防护功能，能有效延长产品寿命；可支持选配 4G 模块，实现远程控制；支持 IP54 等级的成柜解决方案，全系列均可实现光伏输入与电网输入之间的自动切换，达到 24 小时无看护工作。

本说明书介绍了 EV510-PV 系列光伏提水专用变频器的功能特性及使用方法，包括产品选型、参数设置、运行调试、维护检查等，使用前请务必认真阅读本使用手册。

注 意 事 项

◆ 本使用手册中的图例仅为了说明，可能会与您订购的产品有所不同。

◆ 本公司致力于产品的不断改善，产品功能会不断升级，所提供的资料如有变更，恕不另行通知。

◆ 如果你使用中有问题，请与本公司各区域代理商联系，或直接与本公司客户服务中心联系。

拿到产品时，请确认如下项目：

确认项目	确认方法
与订购的商品种类、型号是否一致	请确认 EV510-PV 侧面的铭牌
是否有部件损坏或受损的地方	查看整体外观，检查运输中是否受损
螺丝等紧固部分是否有松动	必要时，用螺丝刀检查一下
说明书、保修卡及其他配件	EV510-PV 使用手册及相应配件

目 录

第一章 安全信息及注意事项	- 1 -
1.1 安全事项	- 1 -
第二章 产品信息	- 3 -
2.1 命名规则	- 3 -
2.2 铭牌	- 3 -
2.3 EV510-PV 系列参数	- 3 -
2.4 技术规范	- 5 -
2.5 产品外型尺寸图	- 7 -
2.6 控制器的日常保养与维护	- 11 -
第三章 机械与电气安装	- 13 -
3.1 机械安装	- 13 -
3.2 电气安装	- 14 -
3.3 标准接线图	- 17 -
第四章 操作显示与应用举例	- 20 -
4.1 操作与显示界面介绍	- 20 -
4.2 功能码查看、修改方法说明	- 21 -
第五章 功能参数表	- 22 -
5.1 基本功能参数简表	- 22 -
第六章 光伏提水功能说明	- 33 -
6.1 水位报警检测	- 33 -
6.2 光伏电压故障检测	- 33 -
6.3 干抽运行判断	- 34 -
6.4 故障复位	- 34 -
6.5 运行判断	- 35 -
6.6 光伏 MPPT 运行逻辑	- 35 -
第七章 故障诊断及对策	- 37 -
7.1 控制器试运行前的调整指南	- 37 -
7.2 故障报警及对策	- 38 -
通讯数据地址定义	- 45 -
I.1 EV510-PV 功能码数据	- 45 -
I.2 EV510-PV 非功能码数据	- 45 -
MODBUS 通讯协议	- 47 -
J.1 协议内容	- 47 -

第一章 安全信息及注意事项

安全定义： 在本手册中，安全注意事项分以下两类：

 危险：由于没有按要求操作造成的危险，可能导致重伤，甚至死亡的情况；

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

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

1.1 安全事项

使用阶段	安全等级	事 项
安装前	 危险	● 开箱时发现控制系统进水、部件缺少或有部件损坏时，请不要安装！ ● 装箱单与实物名称不符时，请不要安装！
	 注意	● 搬运时应该轻抬轻放，否则有损害设备的危险！ ● 有损伤的驱动器或缺件的控制器请不要使用。有受伤的危险！ ● 不要用手触及控制系统的元器件，否则有静电损坏的危险！
安装时	 危险	● 请安装在金属等阻燃的物体上；远离可燃物。否则可能引起火警！ ● 不可随意拧动设备元件的固定螺栓，特别是带有红色标记的螺栓！
	 注意	● 不能让导线头或螺钉掉入驱动器中。否则引起驱动器损坏！ ● 请将驱动器安装在震动少，避免阳光直射的地方。 ● 两个以上控制器置于同一个柜子中时，请注意安装位置，保证散热效果。
配线时	 危险	● 必须遵守本手册的指导，由专业电气工程施工，否则会出现意想不到的危险！ ● 控制器和电源之间必须有断路器隔开，否则可能发生火灾！ ● 接线前请确认电源处于零能量状态，否则有触电的危险！ ● 请按标准对控制器进行正确规范接地，否则有触电危险！
	 注意	● 绝不能将输入电源连接到控制器的输出端子（U、V、W）上。注意接线端子的标记，不要接错线！否则引起驱动器损坏！ ● 所用导线线径请参考手册的建议。否则可能发生事故！ ● 绝不能将制动电阻直接接于直流母线（+）、（-）端子之间。否则引起火警！ ● 编码器必须使用屏蔽线，且屏蔽层必须保证单端可靠接地！
上电前	 危险	● 请确认输入电源的电压等级是否和控制器的额定电压等级一致；电源输入端子（R、S、T）和输出端子（U、V、W）上的接线位置是否正确；并注意检查与驱动器相连接的外围电路中是否有短路现象，所连线路是否紧固，否则引起驱动器损坏！ ● 控制器的任何部分无须进行耐压试验，出厂时产品已作过此项测试。否则引起事故！
	 注意	● 控制器必须盖好盖板后才能上电。否则可能引起触电！ ● 所有外围配件的接线必须遵守本手册的指导，按照本手册所提供电路连接方法正确接线。否则引起事故！
上电后	 危险	● 上电后不要打开盖板。否则有触电的危险！ ● 不要用湿手触摸驱动器及周边电路。否则有触电危险！ ● 不要触摸控制器的任何输入输出端子。否则有触电危险！ ● 上电时，控制器自动对外部强电回路进行安全检测，此时，绝不能触摸驱动器 U、V、W 接线端子或电机接线端子，否则有触电危险！

使用阶段	安全等级	事 项
	 注意	● 若需要进行参数辨识，请注意电机旋转中伤人的危险。否则可能引起事故！ ● 请勿随意更改控制器厂家参数。否则可能造成设备的损害！
运行中	 危险	● 请勿触摸散热风扇及放电电阻以试探温度。否则可能引起灼伤！ ● 非专业技术人员请勿在运行中检测信号。否则可能引起人身伤害或设备损坏！
	 注意	● 控制器运行中，应避免有东西掉入设备中。否则引起设备损坏！ ● 不要采用接触器通断的方法来控制驱动器的启停。否则引起设备损坏！
保养时	 危险	● 没有经过专业培训的人员请勿对控制器实施维修及保养。否则造成人身伤害或设备损坏！ ● 请勿带电对设备进行维修及保养。否则有触电危险！ ● 确认将控制器的输入电源断电 10 分钟后，才能对驱动器实施保养及维修。否则电容上的残余电荷对人会造成伤害！ ● 所有可插拔插件必须在断电情况下插拔！ ● 更换控制器后必须进行参数的设置和检查。

第二章 产品信息

2.1 命名规则

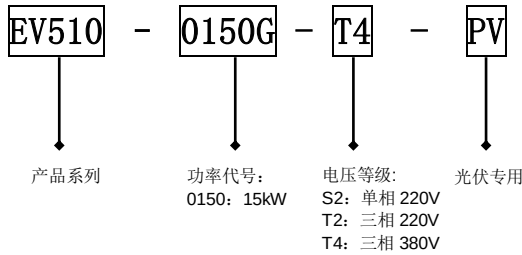


图 2-1 命名规格

2.2 铭牌

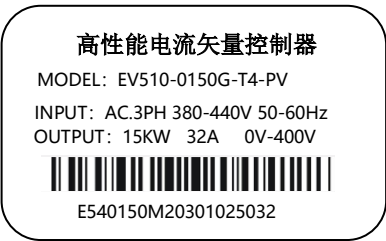


图 2-2 铭牌

2.3 EV510-PV 系列参数

控制器型号	电源容量 KVA	输入电流 A	输出电流 A	适配电机 kW
单相电源：220V，50/60Hz				
EV510-0004G-S2-PV	1.0	5.4	2.3	0.4
EV510-0007G-S2-PV	1.5	8.2	4.0	0.75
EV510-0015G-S2-PV	3.0	14.0	7.0	1.5
EV510-0022G-S2-PV	4.0	23.0	9.6	2.2
三相电源：220V，50/60Hz				
EV510-0037G-T2-PV	8.9	14.6	17.0	3.7
EV510-0055G-T2-PV	17.0	26.0	25.0	5.5
EV510-0075G-T2-PV	21.0	35.0	32.0	7.5
三相电源：380V，50/60Hz				
EV510-0007G-T4-PV	1.5	3.4	2.1	0.75
EV510-0015G-T4-PV	3.0	5.0	3.8	1.5
EV510-0022G-T4-PV	4.0	5.8	5.1	2.2
EV510-0037G-T4-PV	5.9	10.5	9.0	3.7

控制器型号	电源容量 KVA	输入电流 A	输出电流 A	适配电机 kW
EV510-0055G-T4-PV	8.9	14.6	13.0	5.5
EV510-0075GP-T4-PV	11.0	20.5	17.0	7.5
EV510-0110G-T4-PV	17.0	26.0	25.0	11
EV510-0150G-T4-PV	21.0	35.0	32.0	15
EV510-0185G-T4-PV	24.0	38.5	37.0	18.5
EV510-0220G-T4-PV	30.0	46.5	45.0	22
EV510-0300G-T4-PV	40.0	62.0	60.0	30
EV510-0370G-T4-PV	57.0	76.0	75.0	37
EV510-0450G-T4-PV	69.0	92.0	91.0	45
EV510-0550G-T4-PV	85.0	113.0	112.0	55
EV510-0750G-T4-PV	114.0	157.0	150.0	75
EV510-0900G-T4-PV	134.0	180.0	176.0	90
EV510-1100G-T4-PV	160.0	214.0	210.0	110
EV510-1320G-T4-PV	192.0	256.0	253.0	132
EV510-1600G-T4-PV	231.0	307.0	304.0	160
EV510-1850G-T4-PV	240.0	330.0	340.0	185
EV510-2000G-T4-PV	250.0	385.0	377.0	200
EV510-2200G-T4-PV	280.0	430.0	426.0	220
EV510-2500G-T4-PV	355.0	468.0	465.0	250
EV510-2800G-T4-PV	396.0	525.0	520.0	280
EV510-3150G-T4-PV	445.0	590.0	585.0	315
EV510-3500G-T4-PV	500.0	665.0	650.0	350
EV510-4000G-T4-PV	565.0	785.0	725.0	400
EV510-4500G-T4-PV	630.0	800.0	820.0	450
EV510-5000G-T4-PV	700.0	890.0	870.0	500
EV510-5600G-T4-PV	783.0	980.0	950.0	560
EV510-6300G-T4-PV	882.0	1180.0	1100.0	630
EV510-7100G-T4-PV	-	-	1250.0	-
EV510-8000G-T4-PV	-	-	1400.0	-
EV510-9000G-T4-PV	-	-	1580.0	-
EV510-10000G-T4-PV	-	-	1750.0	-
EV510-12000G-T4-PV	-	-	2100.0	-
EV510-14000G-T4-PV	-	-	2320.0	-

2.4 技术规范

项 目		规 格
基本功能	最高频率	矢量控制：0~500Hz V/F 控制： 0~500Hz
	载波频率	0.8kHz~12kHz 可根据温度特性，自动调整载波频率
	输入频率分辨率	数字设定：0.01Hz 模拟设定：最高频率*0.025%
	控制方式	开环矢量控制（SVC）、V/F 控制
	启动转矩	0.5Hz/150%（SVC）
	调速范围	1:100（SVC）
	稳速精度	±0.5%（SVC）
	转矩控制精度	±5%（FVC）
	过载能力	150%额定电流 60s；180%额定电流 3s
	转矩提升	自动转矩提升；手动转矩提升 0.1%~30.0%
	V/F 曲线	三种方式：直线型；多点型；N 次方型 V/F 曲线 （1.2 次方、1.4 次方、1.6 次方、1.8 次方、2 次方）
	V/F 分离	2 种方式：全分离、半分离
	加减速曲线	直线或 S 曲线加减速方式 四种加减速时间，加减速时间范围 0.0~6500.0s
	直流制动	直流制动频率：0.00Hz~最大频率 制动时间：0.0s~36.0s 制动动作电流值：0.0%~100.0%
	点动控制	点动频率范围：0.00Hz~50.00Hz 点动加减速时间 0.0s~6500.0s
	简易 PLC、多段速运行	通过内置 PLC 或控制端子实现最多 16 段速运行
	内置 PID	可方便实现过程控制闭环控制系统
	自动电压调整（AVR）	当电网电压变化时，能自动保持输出电压恒定
	过压过流失速控制	对运行期间电流电压自动限制，防止频繁过流过压跳闸
	快速限流功能	减小过流故障，保护控制器正常运行
个性化功能	转矩限定与控制	“挖土机”特性，对运行期间转矩自动限制，防止频繁过流跳闸 闭环矢量模式可实现转矩控制
	出色的性能	以高性能的电流矢量控制技术提升异步电机性能
	瞬停不停	瞬时停电时通过负载回馈能量补偿电压的降低，维持控制器短时间内继续运行
	定时控制功能	定时控制功能：设定时间范围 0.0Min~6500.0Min
	多电机切换	二组电机参数，可实现二个电机切换控制
	多线程总线支持	支持两种现场总线：RS-485、CANlink
	多编码器支持	支持差分、开路集电极、旋转变压器
	命令源	操作面板给定、控制端子给定、串行通讯口给定，可通过多种方式切换
	频率源	10 种频率源：数字给定、模拟电压给定、模拟电流给定、脉冲给定、串行口给定。可通过多种方式切换

项 目		规 格
	辅助频率源	10 种辅助频率源。可灵活实现辅助频率微调、频率合成
运行	输入端子	标准： 5 个数字输入端子； 3 个模拟量电压输入端子，均支持 0~10V 电压输入，其中 AI3 还可支持 0~20mA 电流输入
	输出端子	标准： 1 个数字输出端子 2 个继电器输出端子 2 个模拟输出端子，两个均支持 0~20mA 电流输出或电压输出
显示与键盘操作	LED 显示	显示参数
	按键锁定和功能选择	实现按键的部分或全部锁定，定义部分按键的作用范围，以防止误操作
	保护功能	上电机短路检测、输出缺相保护、过流保护、过压保护、欠压保护、过热保护、过载保护、满水缺水保护等
环境	使用场所	室内，不受阳光直射，无尘埃、腐蚀性气体、可燃性气体、油雾、水蒸汽、滴水或盐份等
	海拔高度	低于 1000m
	环境温度	-10℃~+40℃（环境温度在 40℃~50℃，请降额使用）
	湿度	小于 95%RH，无水珠凝结
选配	双屏显示 LED 操作面板	LED 显示和操作键盘；通用 RJ45 接口

2.5 产品外型尺寸图

2.5.1 产品安装尺寸

■ 壁挂安装尺寸

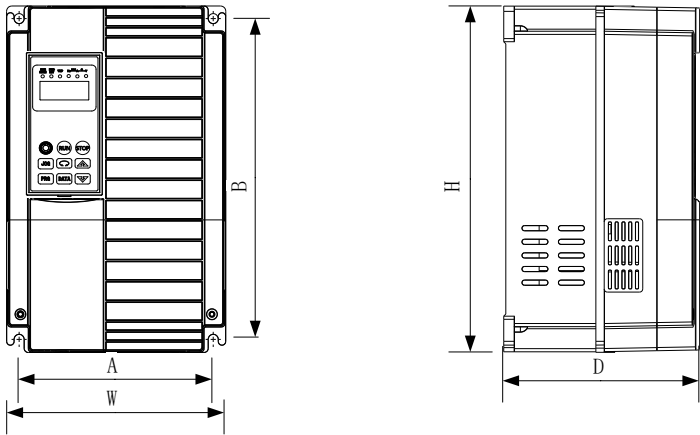


图 2-3 控制器壁挂安装示意图

规格型号	安装尺寸（mm）		外型尺寸（mm）			安装孔径	重量 （KG） ≈
	A	B	W	H	D		
EV510-0004G-S2-PV	101	171	112	180	118	Φ4.6	1.3
EV510-0007G-S2-PV							
EV510-0015G-S2-PV							
EV510-0022G-S2-PV							
EV510-0037G-T2-PV	135	245	150	260	153	Φ6	3.9
EV510-0055G-T2-PV							
EV510-0075G-T2-PV	186	306	210	330.5	188	Φ9.5	7.5
EV510-0110G-T2-PV							
EV510-0150G-T2-PV	238	396	260	420	196	Φ8.5	12.5
EV510-0007G-T4-PV	101	171	112	180	118	Φ4.6	1.3
EV510-0015G-T4-PV							
EV510-0022G-T4-PV							
EV510-0037GP-T4-PV	101	171	112	180	138	Φ4.6	2.1
EV510-0055G-T4-PV							
EV510-0075G-T4-PV	135	245	150	260	153	Φ6	3.9
EV510-0110G-T4-PV							
EV510-0150G-T4-PV							

规格型号	安装尺寸 (mm)		外型尺寸 (mm)			安装孔径	重量 (KG) ≈
	A	B	W	H	D		
EV510-0185G-T4-PV	186	306	210	330.5	188	Φ9.5	7.5
EV510-0220G-T4-PV							
EV510-0300G-T4-PV							
EV510-0370G-T4-PV	238	396	260	420	196	Φ8.5	12.5
EV510-0450G-T4-PV							
EV510-0550G-T4-PV	272	455	304	470	240	Φ9	22.9
EV510-0750G-T4-PV	200	614	278	630	310	Φ9	39
EV510-0900G-T4-PV							
EV510-1100G-T4-PV							
EV510-1320G-T4-PV	300	650	454	670	310	Φ9	67
EV510-1600G-T4-PV							
EV510-1850G-T4-PV	400	810	520	835	382	Φ13	107
EV510-2000G-T4-PV							
EV510-2200G-T4-PV							
EV510-2500G-T4-PV							
EV510-2800G-T4-PV	460 (230+ 230 共 3 孔)	895	720	920	382	Φ13	155
EV510-3150G-T4-PV							
EV510-3500G-T4-PV							
EV510-4000G-T4-PV							
EV510-4500G-T4-PV							

■ 落地安装尺寸

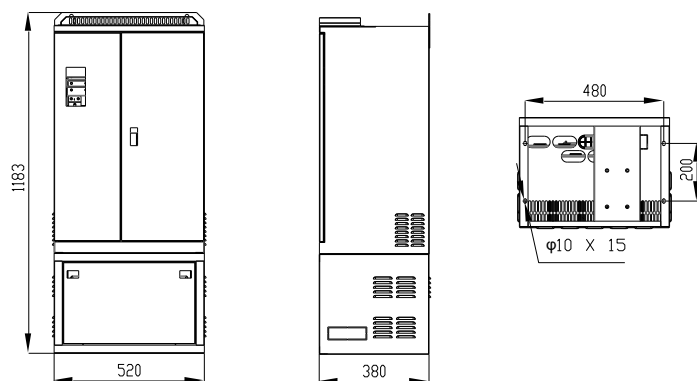


图 2-4 1850G~2500G 落地安装示意图

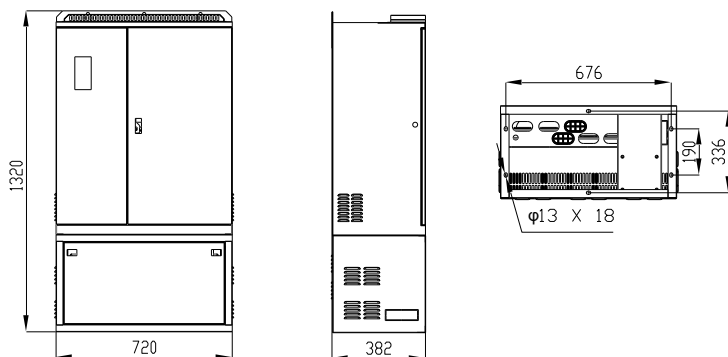


图 2-5 2800G~4500G 落地安装示意图

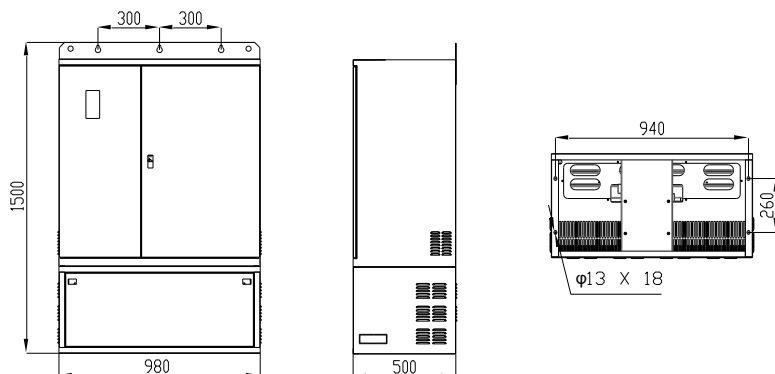


图 2-6 5000G~6300G 落地安装示意图

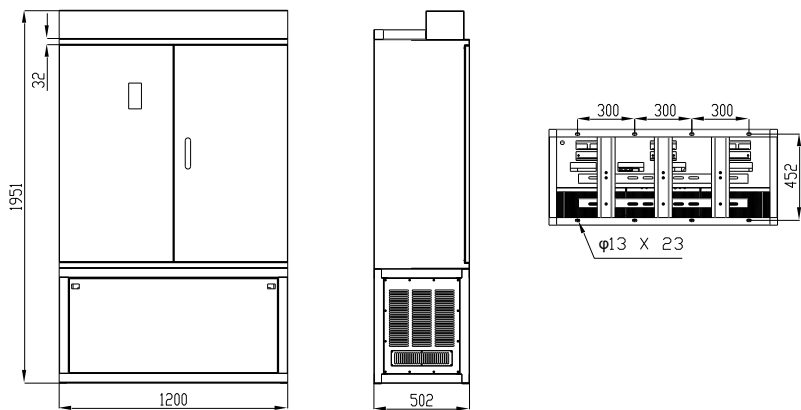


图 2-7 7100G~8000G 落地安装示意图



图 2-8 9000G~14000G 落地安装示意图

2.5.2 操作面板的外形 510A: 1 (18.5kW 以下)

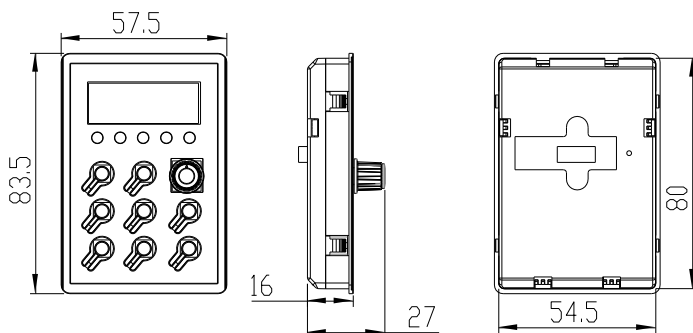


图2-9

2.5.3 操作面板的外形 510A: 2 (18.5kW 及以上)

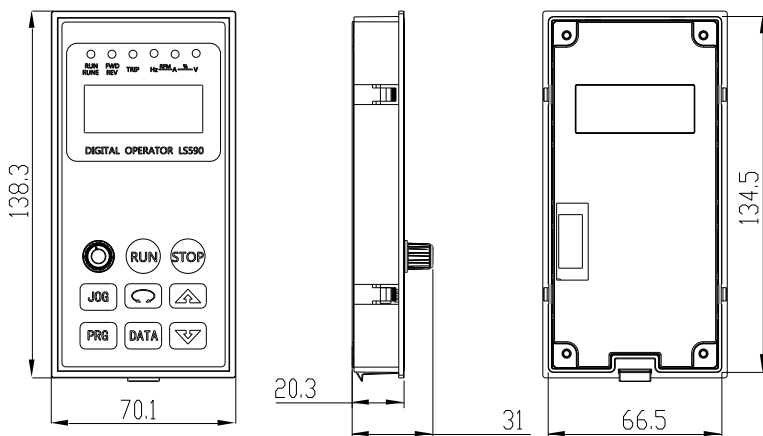


图 2-10

2.6 控制器的日常保养与维护

2.6.1 日常保养

由于环境的温度、湿度、粉尘及振动的影响，会导致控制器内部的器件老化，导致控制器潜在的故障发生或降低了控制器的使用寿命。因此，有必要对控制器实施日常和定期的保养及维护。

日常检查项目：

- 1) 电机运行中声音是否发生异常变化
- 2) 电机运行中是否产生了振动
- 3) 控制器安装环境是否发生变化
- 4) 控制器散热风扇是否正常工作

5) 控制器是否过热

日常清洁:

- 1) 应始终保持控制器处于清洁状态
- 2) 有效清除控制器上表面积尘，防止积尘进入控制器内部。特别是金属粉尘
- 3) 有效清除控制器散热风扇的油污

2.6.2 定期检查

请定期对运行中难以检查的地方检查。定期检查项目:

- 1) 检查风道，并定期清洁
- 2) 检查螺丝是否有松动
- 3) 检查控制器受到腐蚀
- 4) 检查接线端子是否有拉弧痕迹
- 5) 主回路绝缘测试

提醒:在用兆欧表（请用直流 500V 兆欧表）测量电机绝缘电阻时，要将主回路线与控制器脱开。不要用绝缘电阻表测试控制回路绝缘。不必进行高压测试（出厂时已完成）。

2.6.3 控制器易损件更换

控制器易损件主要有冷却风扇和滤波用电解电容器，其寿命与使用的环境及保养状况密切相关。一般寿命时间为:

器件名称	寿命时间
风扇	2~3 年
电解电容	4~5 年

用户可以根据运行时间确定更换年限。

1) 冷却风扇

可能损坏原因：轴承磨损、叶片老化。

判别标准：风扇叶片等是否有裂缝，开机时声音是否有异常振动声。

2) 滤波电解电容

可能损坏原因：输入电源品质差、环境温度较高，频繁的负载跳变、电解质老化。判别标准：有无液体漏出、安全阀是否已凸出，静电电容的测定，绝缘电阻的测定。

2.6.4 控制器的存贮

用户购买控制器后，暂时存贮和长期存贮必须注意以下几点:

- 1) 存储时尽量按原包装装入本公司的包装箱内。
- 2) 长时间存放会导致电解电容的劣化，必须保证在 2 年之内通一次电，通电时间至少 5 小时，输入电压必须用调压器缓缓升高至额定值。

第三章 机械与电气安装

3.1 机械安装

3.1.1 安装环境：

- 1) 环境温度：周围环境温度对控制器寿命有很大影响，不允许控制器的运行环境温度超过允许温度范围（-10℃~40℃）。
- 2) 将控制器装于阻燃物体的表面，并用螺丝垂直安装在安装支座上。控制器工作时易产生大量热量，周围要有足够空间散热。
- 3) 请安装在不易振动的地方。振动应不大于 0.6G。特别注意远离冲床等设备。
- 4) 避免装于阳光直射、潮湿、有水珠的地方。
- 5) 避免装于空气中有腐蚀性、易燃性、易爆性气体的场所。
- 6) 避免装在有油污、多灰尘、多金属粉尘的场所。

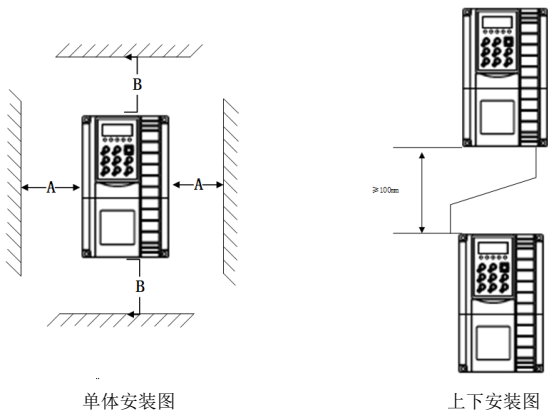


图 3-1 安装示意图

单体安装时：当控制器功率不大于 22kW 时可以不考虑 A 尺寸。当大于 22kW 时 A 应该大于 50mm。
上下安装时：当控制器上下安装时请安装图示的隔热导流板。

功率等级	安装尺寸	
	B	A
≤15kW	≥100mm	可以不作要求
18.5kW~45kW	≥200mm	≥50mm
≥55kW	≥300mm	≥50mm

3.1.2 机械安装需要关注的是散热问题。所以请注意以下几点

- 1) 请垂直安装控制器，便于热量向上散发。但不能倒置。若柜内有较多控制器时，最好是并排安装。在需要上下安装の場合，请参考图 3-1 的示意，安装隔热导流板。
- 2) 安装空间遵照图 3-1 所示，保证控制器的散热空间。但布置时请考虑柜内其它器件的散热情况。
- 3) 安装支架一定是阻燃材质。
- 4) 对于有金属粉尘应用场合，建议采用散热器柜外安装方式。此时全密封的柜内空间要尽可能大。

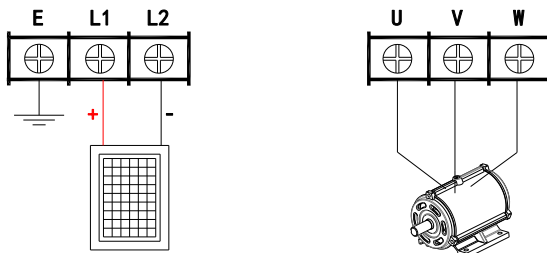
3.2 电气安装

3.2.1 外围电气元件选型指导

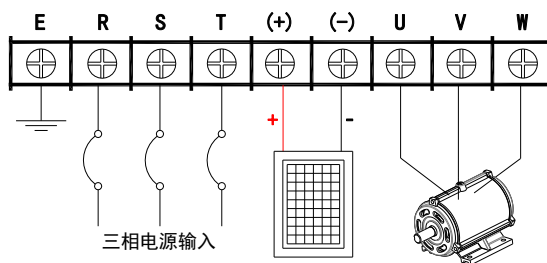
控制器型号	空开 (MCCB) A	推荐接触器 A	推荐输入侧主 回路导线 mm ²	推荐输出侧 主回路导线 mm ²	推荐控制 回路导线 mm ²
三相 380V					
EV510-0007G-T4-PV	10	10	2.5	2.5	1.0
EV510-0015G-T4-PV	16	10	2.5	2.5	1.0
EV510-0022G-T4-PV	16	10	2.5	2.5	1.0
EV510-0037G-T4-PV	25	16	4.0	4.0	1.0
EV510-0055G-T4-PV	32	25	4.0	4.0	1.0
EV510-0075G-T4-PV	40	32	4.0	4.0	1.0
EV510-0110G-T4-PV	63	40	4.0	4.0	1.0
EV510-0150G-T4-PV	63	40	6.0	6.0	1.0
EV510-0185G-T4-PV	100	63	6	6	1.5
EV510-0220G-T4-PV	100	63	10	10	1.5
EV510-0300G-T4-PV	125	100	16	10	1.5
EV510-0370G-T4-PV	160	100	16	16	1.5
EV510-0450G-T4-PV	200	125	25	25	1.5
EV510-0550G-T4-PV	200	125	35	25	1.5
EV510-0750G-T4-PV	250	160	50	35	1.5
EV510-0900G-T4-PV	250	160	70	35	1.5
EV510-1100G-T4-PV	350	350	120	120	1.5
EV510-1320G-T4-PV	400	400	150	150	1.5
EV510-1600G-T4-PV	500	400	185	185	1.5
EV510-2000G-T4-PV	600	600	150*2	150*2	1.5
EV510-2200G-T4-PV	600	600	150*2	150*2	1.5
EV510-2500G-T4-PV	800	600	185*2	185*2	1.5
EV510-2800G-T4-PV	800	800	185*2	185*2	1.5
EV510-3150G-T4-PV	800	800	150*3	150*3	1.5
EV510-3500G-T4-PV	800	800	150*4	150*4	1.5
EV510-4000G-T4-PV	1000	1000	150*4	150*4	1.5

3.2.2 主回路端子排说明

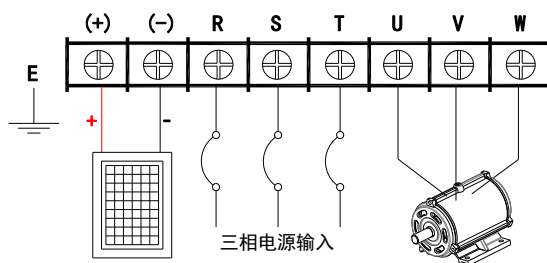
a) 0.4kW-2.2kW 单相 220V 控制器主回路端子排配线图



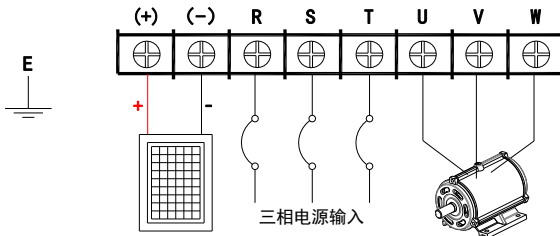
b) 0.75kW-18.5kW 控制器主回路端子排配线图



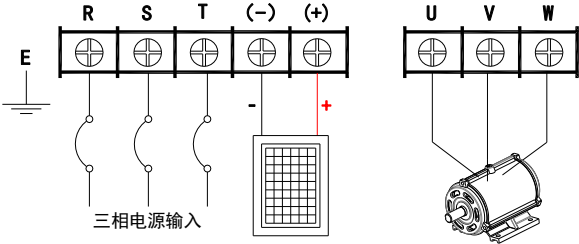
c) 22kW-30kW 控制器主回路端子排配线图



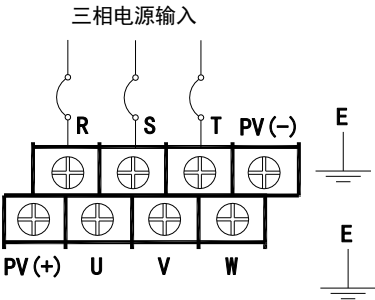
d) 37kW-45kW 控制器主回路端子排配线图



e) 55kW 控制器主回路端子排配线图

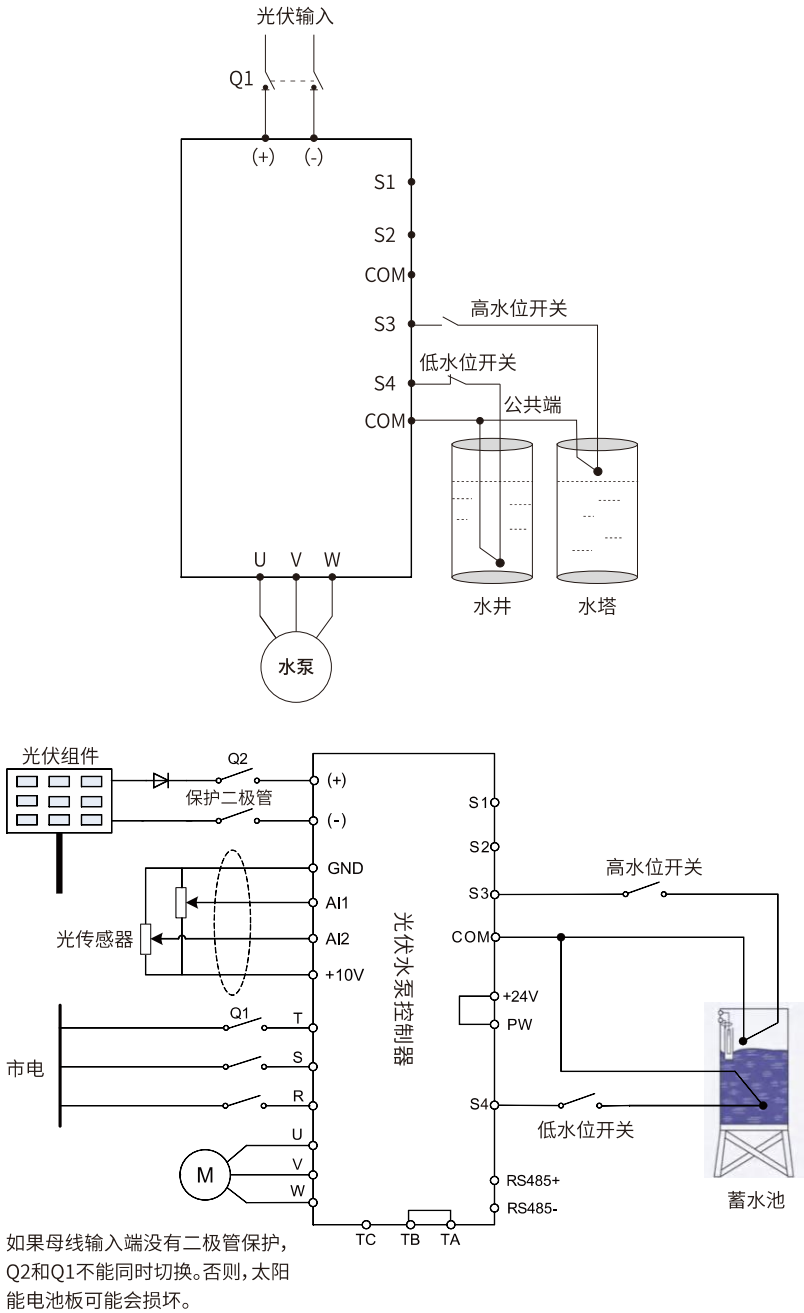


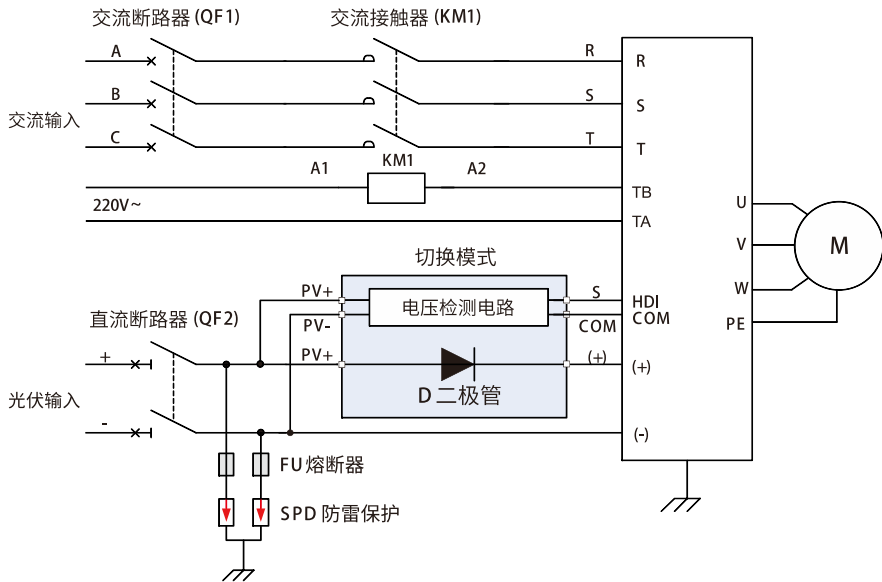
f) 75kW-110kW 控制器主回路端子排配线图



端子符号		功能说明	
		安全保护接地	安全保护接地端子，每台机器必须可靠接地
单相	L1、L2	光伏直流输入	光伏电池板输入端子
	U、V、W	控制器输出	接三相交流电动机
三相	R、S、T	交流输入	接电网三相交流电源
	U、V、W	控制器输出	接三相交流电动机
	(+) (-)	光伏直流输入	光伏电池板输入端子

3.3 标准接线图





3. 4. 1 控制板端子分布

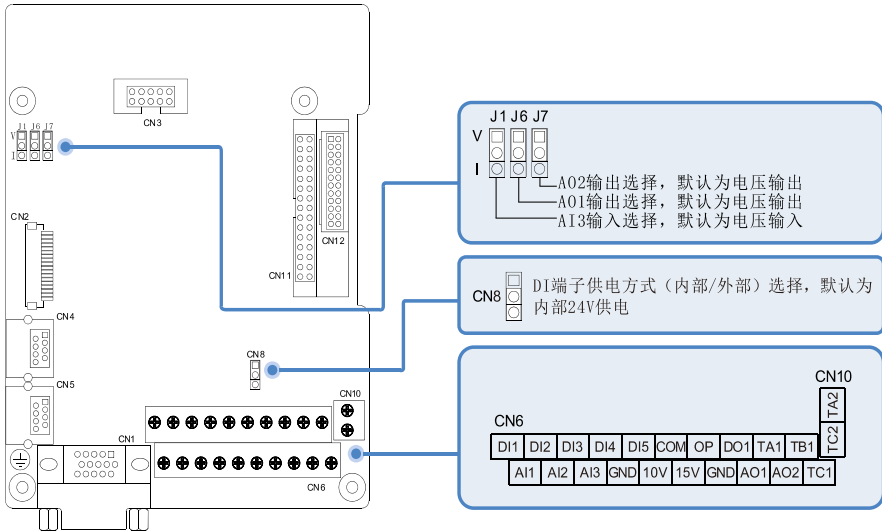


图 3-2 控制端子分布图

3.4.2 控制板端子说明

类别	端子符号	端子名称	功能说明
电源	10V-GND	外接 10V 电源	向外提供 10V 电源，最大输出电流：10mA 一般用作外接电位器工作电源，电位器阻值范围：1k Ω ~5k Ω
	15V-GND	外接 15V 电源	向外提供 15V 电源，一般用作压力传感器电源 最大输出电流：10mA
模拟输入	AI1-GND	模拟输入端子 1	1、输入电压范围：DC 0V~10V 2、输入阻抗：22k Ω
	AI2-GND	模拟输入端子 2	1、输入电压范围：DC 0V~10V 2、输入阻抗：22k Ω
	AI3-GND	模拟输入端子 3	1、输入范围：0VDC~10VDC/0mA~20mA，由控制板上的 J1 跳线选择决定。 2、输入阻抗：电压输入时 22k Ω ，电流输入时 500 Ω
数字输入	DI1-COM	数字输入端子 1	1、光耦隔离，输入频率小于 100Hz，由控制板上的 CN8 跳线选择外部或内部电源驱动 2、输入阻抗：1.39k Ω 3、有效电平输入时电压范围：9V~30V
	DI2-COM	数字输入端子 2	
	DI3-COM	数字输入端子 3	
	DI4-COM	数字输入端子 4	
	DI5-COM	数字输入端子 5	
	OP	数字输入外接 24V 电源	可通过跳线帽选择 DI 电路外接 24V 电源供电
模拟输出	A01-GND	模拟输出 1	由控制板上的 J6 跳线选择电压或电流输出，最大负载电阻值小于 500 Ω 输出电压范围：0V~10V 输出电流范围：0mA~20mA
	A02-GND	模拟输出 2	由控制板上的 J7 跳线选择电压或电流输出，最大负载电阻值小于 500 Ω 输出电压范围：0V~10V 输出电流范围：0mA~20mA
数字输出	DO1-COM	数字输出 1	光耦隔离，双极性开路集电极输出 输出电压范围：0V~24V 输出电流范围：0mA~50mA 注意：数字输出 DO1 只支持外部电源驱动，外部电源驱动时需确认电源地与 COM 是否可以相连
继电器输出	TA1-TB1	常闭端子	触点驱动能力： 250VAC，3A，COS ϕ =0.4 30VDC，1A
	TA1-TC1	常开端子	
	TA2-TC2	常开端子	
跳线	J1	AI3 输入选择	电压、电流输入可选，默认为电压输入
	J6	A01 输出选择	电压、电流输出可选，默认为电压输出
	J7	A02 输出选择	电压、电流输出可选，默认为电压输出
	CN8	D1 信号驱动选择	内部、外部电源驱动 DI 信号可选，默认为内部 24V 电源驱动

第四章 操作显示与应用举例

4.1 操作与显示界面介绍

4.1.1 面板示意图



图 4-1 操作面板示意图

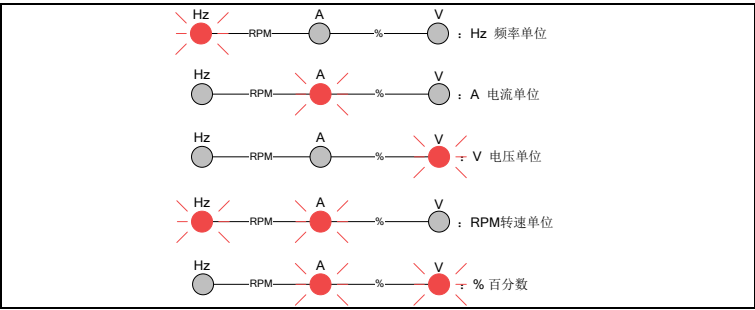
注：多功能键：该键功能由功能码 P7-01 确定。

停止/复位键：运行状态时，按此键可用于停止运行操作，受功能码 P7-02 的制约；故障报警状态时，可以用于复位故障，不受功能码 P7-02 限制。

4.1.3 指示灯说明

●表示灯灭，●表示灯亮，●表示灯闪烁。

指示灯状态		状态说明
RUN 运行指示灯	●	灯亮：运行
	●	灯灭：停机
F/R 正反转指示灯	●	灯灭：正转运行
	●	灯亮：反转运行
L/R 运行指令指示灯	●	灯灭：面板控制
	●	灯亮：端子控制
	●	闪烁：通讯控制
TUNE 调谐/转矩控制/故障指示 灯	●	灯灭：正常运行
	●	灯亮：转矩控制模式
	●	慢闪：调谐状态（1 次/秒）
	●	快闪：故障状态（4 次/秒）



4.2 功能码查看、修改方法说明

EV510-PV 控制器的操作面板采用三级菜单结构进行参数设置等操作。三级菜单分别为：功能参数组（Ⅰ级菜单）→功能码（Ⅱ级菜单）→功能码设定值（Ⅲ级菜单）。

操作流程如图 4-2 所示。

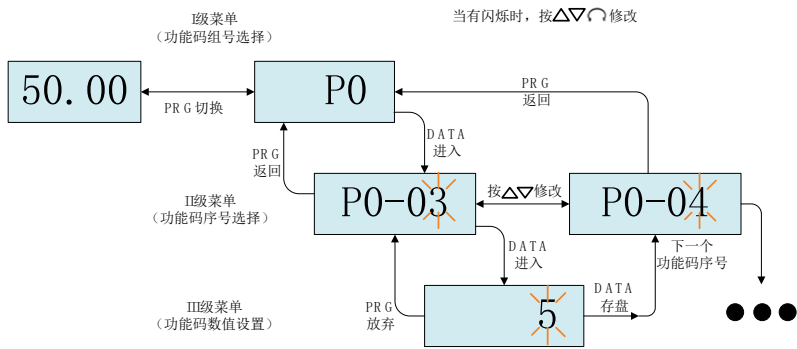


图 4-2 三级菜单操作流程图

说明：在三级菜单操作时，可按 PRG 键或 ENTER 键返回二级菜单。两者的区别是：ENTER 键将设定参数保存后返回二级菜单，并自动转移到下一个功能码；而按 PRG 键则直返回二级菜单，不存储参数，并返回到当前功能码。

第五章 功能参数表

PP-00 设为非 0 值，即设置了参数保护密码，在功能参数模式和用户更改参数模式下，参数菜单必须在正确输入密码后才能进入，取消密码，需将 PP-00 设为 0。

用户定制参数模式下的参数菜单不受密码保护。

P 组、A 组是基本功能参数，d 组是监视功能参数。 功能表中符号说明如下：

- “☆”： 表示该参数的设定值在控制器处于停机、运行状态中，均可更改；
- “★”： 表示该参数的设定值在控制器处于运行状态时，不可更改；
- “●”： 表示该参数的数值是实际检测记录值，不能更改；
- “*”： 表示该参数是“厂家参数”，仅限于制造厂家设置，禁止用户进行操作。

5.1 基本功能参数简表

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P0 基本功能组				
P0-01	第 1 电机速度控制模式	0：无速度传感器矢量控制（SVC） 1：有速度传感器矢量控制（FVC） 2：V/F 控制	2	★
P0-02	运行指令通道	0：操作面板指令通道 1：端子指令通道 2：通讯指令通道 3：光伏提水自动运行/停机	3	☆
P0-03	主频率源 A 指令选择	0：数字设定（预置频率 P0-08，UP/DOWN 可修改，掉电不记忆） 1：数字设定（预置频率 P0-08，UP/DOWN 可修改，掉电记忆） 2：AI1 3：AI2 4：键盘电位器（AI3） 5：高速脉冲输入设定（S5） 6：多段指令 7：简易 PLC 8：PID 9：通讯给定 10：光伏 MPPT 频率给定	10	★
P0-09	电机旋转方向	0：方向一致 1：方向相反	0	☆
P0-10	最大输出频率	50.00Hz～500.00Hz	50.00Hz	★
P0-11	运行频率上限源选择	0：P0-12 设定 1：AI1 2：AI2 3：键盘电位器（AI3） 4：高速脉冲设定（S5） 5：通讯给定	0	★
P0-12	运行频率上限	下限频率 P0-14～最大频率 P0-10	50.00Hz	☆
P0-13	运行频率上限偏置	0.00Hz～最大频率 P0-10	0.00Hz	☆
P0-14	运行频率下限	0.00Hz～上限频率 P0-12	0.00Hz	☆
P0-15	载波频率设定	0.8kHz～12.0kHz	机型确定	☆
P0-16	载波频率随温度调整	0：否 1：是	1	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P0-17	加速时间 1	80.0S	机型确定	☆
P0-18	减速时间 1	1.0S	机型确定	☆
P0-19	加减速时间单位	0: 1 秒 1: 0.1 秒 2: 0.01 秒	1	★
P1-00	电机 1 类型选择	0: 普通异步电机 1: 变频异步电机	0	★
P1-01	电机 1 额定功率	0.1kW~1000.0kW	机型确定	★
P1-02	电机 1 额定电压	1V~2000V	机型确定	★
P1-03	电机 1 额定电流	0.1A~6553.5A	机型确定	★
P1-04	电机 1 额定频率	0.01Hz~最大频率	机型确定	★
P1-05	电机 1 额定转速	1rpm~65535rpm	机型确定	★
P1-06	异步电机 1 定子电阻	0.001Ω~65.535Ω	自学习参数	★
P1-07	异步电机 1 转子电阻	0.001Ω~65.535Ω	自学习参数	★
P1-08	异步电机 1 漏感抗	0.01mH~655.35mH	自学习参数	★
P1-09	异步电机 1 互感抗	0.1mH~6553.5mH	自学习参数	★
P1-10	异步电机 1 空载电流	0.01A~P1-03	自学习参数	★
P3 组 V/F 控制参数				
P3-00	VF 曲线设定	0: 直线 V/F 1: 多点 V/F 2: 平方 V/F 3: 1.2 次方 V/F 4: 1.4 次方 V/F 6: 1.6 次方 V/F 8: 1.8 次方 V/F 9: 保留 10: VF 完全分离模式 11: VF 半分离模式	0	★
P3-01	转矩提升	0.0%: (无转矩提升) 0.1%~30.0%	机型确定	☆
P3-02	转矩提升截止频率	0.00Hz~最大频率	50.00Hz	★
P3-03	多点 V/F 频率点 1	0.00Hz~P3-05	0.00Hz	★
P3-04	多点 V/F 电压点 1	0.0%~100.0%	0.0%	★
P3-05	多点 V/F 频率点 2	P3-03~P3-07	0.00Hz	★
P3-06	多点 V/F 电压点 2	0.0%~100.0%	0.0%	★
P3-07	多点 V/F 频率点 3	P3-05~电机额定频率 (P1-04)	0.00Hz	★
P3-08	多点 V/F 电压点 3	0.0%~100.0%	0.0%	★
P3-22	过压失速动作电压	650V~800.0V	770V	★
P3-23	过压失速使能	0: 无效 1: 有效	1	★
P3-24	过压失速抑制频率增益	0~100	30	☆
P3-25	过压失速抑制电压增益	0~100	30	☆
P3-26	过压失速最大上升频率限制	0~50Hz	5Hz	★
P4 组 输入端子				
P4-00	S1 端子功能选择	0: 无功能 1: 正转运行 (FWD) 或运行指令 2: 反转运行 (REV) 或正反运行方向 (注: 设定 1、2 时需配合 P4-11 使用) 3: 三线式运行控制	1	★
P4-01	S2 端子功能选择		2	★
P4-02	S3 端子功能选择		53	★
P4-03	S4 端子功能选择		54	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		4: 正转点动 (FJOG) 5: 反转点动 (RJOG) 6: 端子 UP 7: 端子 DOWN 8: 自由停车 9: 故障复位 (RESET) 10: 运行暂停 11: 外部故障常开输入 12: 多段指令端子 1 13: 多段指令端子 2 14: 多段指令端子 3 15: 多段指令端子 4 16: 加减速时间选择端子 1 17: 加减速时间选择端子 2 18: 频率指令切换 19: UP/DOWN 设定清零 (端子、键盘) 20: 控制命令切换端子 1 21: 加减速禁止 22: PID 暂停 23: 简易 PLC 状态复位 24: 摆频暂停 25: 计数器输入 26: 计数器复位 27: 长度计数输入 28: 长度复位 29: 转矩控制禁止 30: 高速脉冲输入 (仅对 S5 有效) 31: 保留 32: 立即直流制动 33: 外部故障常闭输入 34: 频率修改使能 35: PID 作用方向取反 36: 外部停车端子 1 37: 控制命令切换端子 2 38: PID 积分暂停 39: 频率源 A 与预置频率切换 40: 频率源 B 与预置频率切换 41: 电机端子选择功能 42: 保留 43: PID 参数切换 44: 用户自定义故障 1 45: 用户自定义故障 2 46: 速度控制/转矩控制切换 47: 紧急停车 48: 外部停车端子 2 49: 减速直流制动 50: 本次运行时间清零 51: 两线式/三线式切换 52: 反向频率禁止 53: 满水信号 54: 缺水信号 55-59: 保留		
P4-10	S1~S7 端子滤波时间	0.000s~1.000s	0.010s	☆
P4-35	S1 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4-36	S2 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4-37	S3 延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	★
P4-38	S1~S5 端子有效模式选择 1	0: 高电平有效 1: 低电平有效	00000	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
		个位: S1 十位: S2 百位: S3 千位: S4 万位: S5		
P4-39	S6、S7 端子有效模式选择 2	0: 高电平有效 1: 低电平有效 个位: S6 十位: S7 百位: 保留 千位: 保留 万位: 保留	00000	★
P5 组 输出端子				
P5-00	HDO 端子输出模式选择	0: 脉冲输出 (HDP) 1: 开关量输出 (HDY)	1	☆
P5-01	HDY 输出功能选择	0: 无输出 1: 控制器运行中 2: 故障输出 (故障停机) 3: 频率水平检测 FDT1 输出 4: 频率到达 5: 零速运行中 (停机时不输出) 6: 电机过载预警 7: 控制器过载预警 8: 设定记数值到达 9: 指定记数值到达 10: 长度到达 11: PLC 循环完成 12: 累计运行时间到达 13: 频率限定中 14: 转矩限定中 15: 运行准备就绪 16: AI1>AI2	0	☆
P5-02	继电器 1 输出功能选择 (TA1-TB1-TC1)	17: 上限频率到达 18: 下限频率到达 (运行有关) 19: 欠压状态输出 20: 通讯设定 21: 定位完成 (保留) 22: 定位接近 (保留) 23: 零速运行中 2 (停机时也输出) 24: 累计上电时间到达 25: 频率水平检测 FDT2 输出	2	☆
P5-03	继电器 2 输出功能选择 (TA2-TC2)	26: 频率 1 到达输出 27: 频率 2 到达输出 28: 电流 1 到达输出 29: 电流 2 到达输出 30: 定时到达输出 31: AI1 输入超限 32: 欠载中 33: 反向运行中 34: 零电流状态 35: 模块温度到达 36: 输出电流超限 37: 下限频率到达 (停机也输出) 38: 告警输出 (继续运行) 39: 电机过温预警 40: 本次运行时间到达 41: 故障输出 (为自由停机的故障), 且欠压不输出	0	☆
P5-04	保留		-	☆
P5-05	保留		-	☆
P5-06	HDP 输出功能选择	0: 运行频率	0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P5-07	A01 输出功能选择	1: 设定频率 2: 输出电流 3: 输出转矩 4: 输出功率 5: 输出电压 6: 高速脉冲输入 (100.%对应 100.0kHz) 7: AI1 8: AI2 9: 键盘电位器 (AI3) 10: 长度 11: 记数值 12: 通讯设定 13: 电机转速 14: 输出电流: 100.0%对 1000.0A 15: 输出电压: 100.0%对应 1000.0V 16: 电机输出转矩 (实际值, 相对电机的百分比)	0	☆
P5-08	A02 输出功能选择		1	☆
P5-09	HD0 输出最大频率	0.01kHz~100.00kHz	50.00kHz	☆
P5-10	A01 零偏系数	-100.0%~+100.0%	0.0%	☆
P5-11	A01 增益	-10.00~+10.00	1.00	☆
P5-12	A02 零偏系数	-100.0%~+100.0%	0.0%	☆
P5-13	A02 增益	-10.00~+10.00	1.00	☆
P5-17	HDY 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5-18	继电器 1 输出延时时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5-19	继电器 2 输出延时时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5-20	D0 输出延迟时间	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5-21	保留	0.0s~3600.0s	0.0s	☆
P5-22	输出端子有效状态选择	0: 正逻辑 1: 反逻辑 个位: HD0 (HDY) 十位: R01A 百位: R02A 千位: D0 万位: 保留	00000	☆
P6 组 启停控制				
P6-00	启动运行方式	0: 直接启动 1: 速度追踪再启动 2: 预励磁启动 (交流异步机) 3: SVC 快速启动	0	☆
P6-01	转速追踪方式	0: 从停机频率开始 1: 从工频开始 2: 从最大频率开始	0	★
P6-02	转速追踪快慢	20	20	☆
P6-03	启动开始频率	0.00Hz~10.00Hz	0.00Hz	☆
P6-04	启动频率保持时间	0.0s~100.0s	0.0s	★
P6-05	启动前直流制动电流/前预励磁电流	0%~100%	50%	★
P6-06	启动前直流制动时间/预励磁时间	0.0s~100.0s	0.0s	★
P6-07	加减速方式选择	0: 直线加减速 1: S 曲线加减速 A (静态) 2: S 曲线加减速 B (动态)	0	★
P6-08	S 曲线开始段时间比例	0.0%~ (100.0%-P6-09)	30.0%	★

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P6-09	S 曲线结束段时间比例	0.0%～(100.0%-P6-08)	30.0%	★
P6-10	停机方式选择	0: 减速停车 1: 自由停车	0	☆
P6-11	停机直流制动开始频率	0.00Hz～最大频率(P0-10)	0.00Hz	☆
P6-12	停机直流制动等待时间	0.0s～100.0s	0.0s	☆
P6-13	停机直流制动电流	0%～100%	50%	☆
P6-14	停机直流制动时间	0.0s～100.0s	0.0s	☆
P6-15	制动使用率	0%～100%	100%	☆
P6-18	转速追踪电流大小	30%～200%	机型确定	☆
P6-21	去磁时间 (SVC 有效)	0.00～5.00s	机型确定	☆
P7 组 键盘与显示				
P7-01	JOG 键功能选择	0: JOG 无效 1: 操作面板命令通道与远程命令通道 (端子命令通道或通讯命令通道) 切换 2: 正反转切换 3: 正转点动 4: 反转点动	0	★
P7-02	STOP/RESET 键功能	0: 只在键盘操作方式下, STOP/RES 键停机 功能有效 1: 在任何操作方式下, STOP/RES 键停机功 能均有效	1	☆
P7-03	LED 运行状态显示参数 1	0000～FFFF Bit00: 运行频率 1 (Hz) Bit01: 设定频率 (Hz) Bit02: 母线电压 (V) Bit03: 输出电压 (V) Bit04: 输出电流 (A) Bit05: 输出功率 (kW) Bit06: 输出转矩 (%) Bit07: S 端子输入状态 Bit08: HD0 输出状态 Bit09: AI1 电压 (V) Bit10: AI2 电压 (V) Bit11: 键盘电位器 (AI3) 电压 (V) Bit12: 计数值 Bit13: 长度值 Bit14: 负载速度显示 Bit15: PID 设定	1F	☆
P7-04	LED 运行状态显示参数 2	0000～FFFF Bit00: PID 反馈 Bit01: PLC 阶段 Bit02: 高速脉冲输入频率 (kHz) Bit03: 运行频率 2 (Hz) Bit04: 剩余运行时间 Bit05: AI1 校正前电压 (V) Bit06: AI2 校正前电压 (V) Bit07: 键盘电位器 (AI3) 校正前电压 (V) Bit08: 线速度 Bit09: 当前上电时间 (Hour) Bit10: 当前运行时间 (Min) Bit11: 高速脉冲输入频率 (Hz) Bit12: 通讯设定值 Bit13: 编码器反馈速度 (Hz) Bit14: 主频率 A 显示 (Hz) Bit15: 辅频率 B 显示 (Hz)	0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P7-05	LED 停机状态显示参数	0000~FFFF Bit00: 设定频率 (Hz) Bit01: 母线电压 (V) Bit02: S 输入状态 Bit03: HD0 输出状态 Bit04: AI1 电压 (V) Bit05: AI2 电压 (V) Bit06: 键盘电位器 (AI3) 电压 (V) Bit07: 计数值 Bit08: 长度值 Bit09: PLC 阶段 Bit10: 负载速度 Bit11: PID 设定 Bit12: 高速脉冲输入频率 (kHz)	33	☆
P7-06	负载速度显示系数	0.0001~6.5000	1.0000	☆
P7-07	IGBT 模块散热器温度	-20.0℃~120.0℃	-	●
P7-09	累计运行时间	0h~65535h	-	●
P7-12	负载速度显示小数点位数	个位: d0~14 的小数点个数 0: 0 位小数位 1: 1 位小数位 2: 2 位小数位 十位: d0~19/d0~29 的小数点个数 1: 1 位小数位 2: 2 位小数位	20	☆
P7-13	累计上电时间	0h~65535h	-	●
P7-14	累计耗电量	0kW~65535 度	-	●
P9 组故障与保护				
P9-00	电机过载保护选择	0: 禁止 1: 允许	1	☆
P9-01	电机过载保护增益	0.20~10.00	1.00	☆
P9-02	电机过载预警系数	50%~100%	80%	☆
P9-03	过压失速增益	0~100	30	☆
P9-04	过压失速保护电压	650V~800V	770V	☆
P9-07	对地短路保护选择	个位: 上电对地短路保护选择 0: 无效 1: 有效 十位: 运行前对地短路保护选择 0: 无效 1: 有效	01	☆
P9-08	制动单元动作起始电压	650V~800V	720V	☆
P9-09	故障自动复位次数	0~20	0	☆
P9-10	故障自动复位期间故障 HD0 动作选择	0: 不动作 1: 动作	0	☆
P9-11	故障自动复位等待时间	0.1s~100.0s	1.0s	☆
P9-12	输入缺相与接触器保护选择 (保留)	个位: 输入缺相保护选择 0: 禁止 1: 允许 十位: 接触器吸合保护选择 0: 禁止 1: 允许	01	★
P9-13	输出缺相保护选择	个位: 输出缺相保护选择 0: 禁止 1: 允许 十位: 运行前输出缺相保护选择 0: 禁止 1: 允许	01	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9-14	第一次故障类型	0: 无故障 1: 保留 2: 加速过电流 3: 减速过电流 4: 恒速过电流 5: 加速过电压 6: 减速过电压 7: 恒速过电压 8: 缓冲电阻过载 9: 欠压 10: 控制器过载 11: 电机过载 12: 输入缺相 13: 输出缺相 14: 模块过热 15: 外部故障 16: 通讯异常 17: 接触器异常 18: 电流检测异常	—	●
P9-15	第二次故障类型	19: 电机自学习异常 20: 编码器/PG 卡异常 21: 参数读写异常 22: 控制器硬件异常 23: 电机对地短路 24: 保留 25: 保留 26: 运行时间到达 27: 用户自定义故障 1 28: 用户自定义故障 2 29: 上电时间到达 30: 欠载 31: 运行时 PID 反馈丢失 40: 快速限流超时 41: 运行时切换电机 42: 速度偏差过大 43: 电机超速 (保留) 45: 电机过温 51: 初始位置错误 55: 主从控制时从机故障	—	●
P9-16	第三次 (最近一次) 故障类型		—	●
P9-17	第三次 (最近一次) 故障时频率	—	—	●
P9-18	第三次 (最近一次) 故障时电流	—	—	●
P9-19	第三次 (最近一次) 故障时母线电压	—	—	●
P9-20	第三次 (最近一次) 故障时输入端子状态	—	—	●
P9-21	第三次 (最近一次) 故障时输出端子状态	—	—	●
P9-22	第三次 (最近一次) 故障时控制器状态	—	—	●
P9-23	第三次 (最近一次) 故障时上电时间	—	—	●
P9-24	第三次 (最近一次) 故障时运行时间	—	—	●
P9-27	第二次故障时频率	—	—	●
P9-28	第二次故障时电流	—	—	●
P9-29	第二次故障时母线电压	—	—	●
P9-30	第二次故障时输入端子状态	—	—	●
P9-31	第二次故障时输出端子状态	—	—	●
P9-32	第二次故障时控制器状态	—	—	●
P9-33	第二次故障时上电时间	—	—	●
P9-34	第二次故障时运行时间	—	—	●
P9-37	第一次故障时频率	—	—	●
P9-38	第一次故障时电流	—	—	●
P9-39	第一次故障时母线电压	—	—	●
P9-40	第一次故障时输入端子状态	—	—	●
P9-41	第一次故障时输出端子状态	—	—	●
P9-42	第一次故障时控制器状态	—	—	●
P9-43	第一次故障时上电时间	—	—	●
P9-44	第一次故障时运行时间	—	—	●

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9-47	故障保护动作选择 1	个位：电机过载（ERR11） 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 十位：输入缺相（ERR12）（保留） 百位：输出缺相（ERR13） 千位：外部故障（ERR15） 万位：通讯异常（ERR16）	00000	☆
P9-48	故障保护动作选择 2	个位：编码器/PG 卡异常（ERR20） 0：自由停车 十位：功能码读写异常（ERR21） 0：自由停车 1：按停机方式停机 百位：控制器过载故障动作选择（ERR10） 0：自由停车 1：降额运行 千位：电机过热（ERR45） 万位：运行时间到达（ERR26）	00000	☆
P9-49	故障保护动作选择 3	个位：用户自定义故障 1（ERR27） 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 十位：用户自定义故障 2（ERR28） 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 百位：上电时间到达（ERR29） 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 千位：欠载（ERR30） 0：自由停车 1：减速停车 2：减速到电机额定频率的 7%继续运行， 不欠载时自动恢复到设定频率运行 万位：运行时 PID 反馈丢失（ERR31） 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行	00000	☆
P9-50	故障保护动作选择 4	个位：速度偏差过大（ERR42） 0：自由停车 1：按停机方式停机 2：继续运行 十位：电机超速（ERR43） 百位：初始位置错误（ERR51）	00000	☆
P9-54	故障时继续运行频率选择	0：以当前的运行频率运行 1：以设定频率运行 2：以上限频率运行 3：以下限频率运行 4：以异常备用频率运行	0	☆
P9-55	异常备用频率	0.0%~100.0% （100.0%对应最大频率 P0-10）	100.0%	☆
P9-59	瞬停不停功能选择	0：无效 1：母线电压恒定控制 2：减速停机	0	☆
P9-60	瞬停不停恢复电压	80%~100.0%	85.0%	☆
P9-61	瞬停不停电压恢复判断时间	0.00s~100.00s	0.50s	☆
P9-62	瞬停不停动作电压	60.0%~100.0%（标准母线电压）	80.0%	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
P9-63	欠载保护选择	0: 无效 1: 有效	0	☆
P9-64	欠载检测水平	0.0~100.0%	10.0%	☆
P9-65	欠载检测时间	0.0~60.0s	1.0s	☆
P9-67	过速度检测值	0.0%~50.0% (最大频率)	20.0%	☆
P9-68	过速度检测时间	0.0s: 不检测 0.1~60.0s	1.0s	☆
P9-69	速度偏差过大检测值	0.0%~50.0% (最大频率)	20.0%	☆
P9-70	速度偏差过大检测时间	0.0s: 不检测 0.1~60.0s	5.0s	☆
P9-71	瞬停不停增益 Kp	0~100	40	☆
P9-72	瞬停不停积分系数 Ki	0~100	30	☆
P9-73	瞬停不停动作减速时间	0~300.0s	20.0s	★
Pd 组 通讯参数				
Pd-00	通用波特率设置	个位: MODBUS 0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS 5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS 8: 57600BPS 9: 115200BPS 十位: 保留 百位: 保留 千位: CANlink 波特率 0: 20K 1: 50K 2: 100K 3: 125K 4: 250K 5: 500K 6: 1M	5005	☆
Pd-01	MODBUS 数据格式	0: 无校验 (8-N-2) 1: 偶校验 (8-E-1) 2: 奇校验 (8-O-1) 3: 无校验 (8-N-1)	3	☆
Pd-02	本机地址	0: 广播地址 1~247	1	☆
Pd-03	MODBUS 应答延迟	0ms~20ms	2	☆
Pd-04	串口通讯超时时间	0.0: 无效 0.1s~60.0s	0.0	☆
Pd-05	数据传送格式选择	个位: MODBUS 0: 非标准的 MODBUS 协议 1: 标准的 MODBUS 协议 十位: Profibus-DP 0: PP01 格式 1: PP02 格式 2: PP03 格式 3: PP05 格式	31	☆
Pd-06	通讯读取电流分辨率	0: 0.01A (≤55kW 时有效) 1: 0.1A	0	☆
Pd-08	拓展卡 (Profibus、CANopen) 中断检测时间 (保留)	-	-	-
PP 组 功能码管理				
PP-00	用户密码	0~65535	0	☆
PP-01	参数初始化	0: 无操作 01: 恢复出厂参数, 不包括电机参数 02: 清除记录信息 04: 备份用户当前参数 501: 恢复用户当前参数	0	☆

功能码	名称	设定范围	出厂值	更改
A3 组 光伏提水专用参数组				
A3-00	光伏系统启动电压	200.0V~800.0V 220V: 350.0V 380V: 600V	机型确定	☆
A3-01	光伏启动延时时间	0~100S	10S	☆
A3-02	光伏系统停机电压	100.0V~600.0V 220V: 350.0V 380V: 600.0V	机型确定	☆
A3-03	光伏过压电压	100.0V~800.0V 220V: 420.0V 380V: 800.0V		☆
A3-04	光伏过压恢复电压	100.0V~800.0V 220V: 400.0V 380V: 780.0V	机型确定	☆
A3-05	光伏比例增益 1	1~5000	1000	☆
A3-06	光伏积分增益 1	1~1000	200	☆
A3-07	光伏比例增益 2	1~5000	1000	☆
A3-08	光伏积分增益 2	1~1000	200	☆
A3-09	PV 控制切换电压点	100.0V~800.0V 220V: 300.0V 380V: 500.0V	机型确定	☆
A3-10	光伏最小输入电压	100.0V~800.0V 220V: 200.0V 380V: 450.0V	机型确定	☆
A3-11	光伏开路电压	100.0V~800.0V 220V: 400.0V 380V: 700.0V	机型确定	☆
A3-12	水位信号选择	0: 不检测 1: 端子功能检测 2: 模拟量 AI1 3: 模拟量 AI2 4: 模拟量 AI3	0	☆
A3-13	满水信号值	0.0%~100.0%	25.0%	☆
A3-14	缺水信号值	0.0%~100.0%	90.0%	☆
A3-15	满水延时	0~1000S	10S	☆
A3-16	满水故障复位延时	0~1000S	20S	☆
A3-17	缺水延时	0~1000S	10S	☆
A3-18	缺水故障复位延时	0~1000S	20S	☆
A3-19	干抽运行检测值	1~100	0	☆
A3-20	干抽保护延时时间	0s~1000s	60s	☆
A3-21	干抽复位延时时间	0s~1000s	180s	☆
A3-22	mppt 调节步长时间	0.1s~5.0s	20	☆
A3-23	mppt 调节最大电压	80.0%~100.0%	85.0%	☆
A3-24	mppt 步调节电压	1.0V~50.0V 220V: 3.0V 380V: 5.0V	机型确定	☆
A5 组 控制优化参数				
A5-00	DPWM 切换上限频率	5.00Hz~最大频率(P0-10)	8.00Hz	☆
A5-01	PWM 调制方式	0: 异步调制 1: 同步调制	0	☆
A5-02	死区补偿模式选择	0: 不补偿 1: 补偿模式 1	1	☆
A5-03	随机 PWM 深度	0: 随机 PWM 无效 1~10: PWM 载频随机深度	0	☆
A5-04	快速限流使能	0: 不使能 1: 使能	1	☆
A5-05	最大输出电压系数	100~110%	105%	★
A5-06	欠压点设置	150~420V	350V	☆
A5-08	死区时间调整	0.0%~8.0%	0.0%	★
A5-09	过压点设定	650~820V	机型确定	★

第六章 光伏提水功能说明

6.1 水位报警检测

水位报警检测是光伏提水系统保障运行安全、防止水资源浪费及设备损坏的核心保护功能，主要针对蓄水池、水源池（井水、河水等）的水位进行实时监测，分为高水位报警、低水位报警两类场景，适配不同运行需求。系统通过水位传感器（浮球式、静压式等）采集水位信号，水位信号检测方式可通过参数 A3-12（水位信号选择）设置，可选 0（不检测）、1（端子功能检测）、2-4（模拟量 AI1-AI3），默认值为 0；将实时水位数据与预设的高、低水位阈值（对应参数 A3-13 满水信号值、A3-14 缺水信号值）进行对比，实现精准报警与联动控制。

当检测到水源池水位低于预设低水位阈值（A3-14），且持续时间达到参数 A3-17（缺水延时）设定值（调节范围 0~1000S，默认 10S）时，系统判定为水源不足，立即触发低水位报警，同时自动切断水泵运行电源，防止水泵因缺水干抽造成叶轮磨损、电机过热烧毁等故障；待水源补充至安全水位后，需满足参数 A3-18（缺水故障复位延时）设定时间，报警自动解除，系统可手动或自动恢复运行。当检测到蓄水池水位高于预设高水位阈值（A3-13），且持续时间达到参数 A3-15（满水延时）设定值时，触发高水位报警，同步停止水泵供水，避免蓄水池溢水造成水资源浪费；水位回落至正常范围后，需满足参数 A3-16（满水故障复位延时）设定时间，报警解除，系统恢复正常供水逻辑。

A3-12	水位信号选择	0：不检测 1：端子功能检测 2：模拟量 AI1 3：模拟量 AI2 4：模拟量 AI3	0	☆
A3-13	满水信号值	0.0%~100.0%	25.0%	☆
A3-14	缺水信号值	0.0%~100.0%	90.0%	☆
A3-15	满水延时	0~1000S	10S	☆
A3-16	满水故障复位延时	0~1000S	20S	☆
A3-17	缺水延时	0~1000S	10S	☆
A3-18	缺水故障复位延时	0~1000S	20S	☆

6.2 光伏电压故障检测

光伏电压故障检测主要针对光伏组件阵列输出电压进行实时监测，排查光伏侧电压异常问题，保障系统发电稳定性，避免因电压故障损坏控制器。系统实时采集光伏阵列的输入电压、开路电压（对应参数 A3-11）、工作电压等参数，与预设的电压正常范围（根据光伏组件规格、系统配置及相关参数确定）进行对比，判定是否存在电压故障。

光伏电压过低，当检测到光伏输入电压持续低于参数 A3-10（光伏最小输入电压），且持续时间超过 1S 时，判定为光伏电压过低故障，可能原因包括光伏组件遮挡、组件老化、线路接触不良、光照强度不足等，系统立即停止水泵运行，同时触发故障报警，显示屏提示“光伏电压过低”。

当检测到光伏开路电压或工作电压持续高于参数 A3-03(光伏过压电压)，且时间超过 1S 时，判定为光伏电压过高故障。可能原因包括光照过强、组件串联数量异常、线路短路等，避免因电压故障损坏控制器。

当光伏过压故障解除，光伏电压回落至参数 A3-04（光伏过压恢复电压）及以下，且持续稳定一段时间后，系统可自动复位并恢复运行；此外，系统光伏启动与停机电压也需遵循对应参数设定，其中参数 A3-00（光伏系统启动电压）为系统启动的核心电压条件，参数 A3-02（光伏系统停机电压）为系统停机的电压阈值，光伏电压达到启动电压且满足其他运行条件时系统启动，低于停机电压时系统停止运行。

A3-00	光伏系统启动电压	200.0V~800.0V 220V: 350.0V 380V: 600V	机型确定	☆
A3-01	光伏启动延时时间	0~100S	10S	☆
A3-02	光伏系统停机电压	100.0V~600.0V 220V: 350.0V 380V: 600.0V	机型确定	☆
A3-03	光伏过压电压	100.0V~800.0V 220V: 420.0V 380V: 800.0V	机型确定	☆
A3-04	光伏过压恢复电压	100.0V~800.0V 220V: 400.0V 380V: 780.0V	机型确定	☆

6.3 干抽运行判断

干抽运行判断是光伏提水系统针对水泵缺水运行的专项保护功能，核心目的是防止水泵在无水源、水源不足情况下空转，导致水泵叶轮磨损、密封件损坏、电机过热烧毁等严重故障，延长水泵使用寿命。系统采用电流检测值判断，结合对应参数设置，确保干抽判断的准确性，避免误判，其中参数 A3-19（干抽运行检测值）用于设定干抽判断的电流阈值基准，当设定值为 0 时，干抽运行不判断。参数 A3-20（干抽保护延时时间）用于设定干抽判定的延时时间，防止瞬时缺水导致误触发保护。

A3-19	干抽运行检测值	0~100.0	0	☆
A3-20	干抽保护延时时间	0s~1000s	60s	☆
A3-21	干抽复位延时时间	0s~1000s	180s	☆

6.4 故障复位

在光伏 MPPT 模式下，出模块故障以为，都是可以自动复位的。针对可自行恢复的轻微故障（如短时光伏电压过压欠压、瞬时水位异常），当系统检测到故障因素消除，且相关参数（电压、水位、电流等）持续稳定在正常范围达到对应复位延时设定时间（如光伏过压故障对应 A3-04 恢复电压稳定时间、水位故障对应 A3-16 满水复位延时、A3-18 缺水复位延时），系统将自动完成复位，无需人工操作，自动恢复水泵运行及光伏供电逻辑，适用于无人值守场景。

P9-11	故障自动复位等待时间	0.1s~1000.0s	30.0s	☆
-------	------------	--------------	-------	---

6.5 运行判断

运行判断功能是光伏提水系统的核心控制逻辑，用于判定系统是否具备正常运行条件，实现水泵的自动启停、运行状态调节，确保系统安全、高效运行，核心判断依据包括光伏供电条件、水位条件、设备状态三大类，所有判断逻辑均严格遵循前文对应参数设定，确保判断精准、运行稳定。

具体判断逻辑如下：一是光伏供电条件判断，系统实时检测光伏阵列输出电压、功率，当光伏电压达到参数 A3-00（光伏系统启动电压）设定值，且持续时间达到参数 A3-01（光伏启动延时时间），同时光伏电压不低于参数 A3-10（光伏最小输入电压）、不高于参数 A3-03（光伏过压电压），判定光伏供电条件满足；二是水位条件判断，水源池水位高于参数 A3-14（缺水信号值）、蓄水池水位低于参数 A3-13（满水信号值），无水位报警（未触发满水、缺水延时），且水位信号检测方式（A3-12）设置符合运行要求，判定水位条件满足；三是设备状态判断，检测控制器是否存在故障（如电机过热、过流故障、过热故障等），设备无故障、处于待机状态，且无干抽故障报警，判定设备状态正常。

当上述三大条件同时满足时，系统判定具备运行条件，自动启动水泵，进入正常供水运行状态；若任意一项条件不满足，系统判定不具备运行条件，保持待机状态，若已处于运行状态，则立即停止运行，并根据具体不满足条件触发相应报警（如水位报警、光伏电压故障报警、干抽报警）。运行过程中，系统持续实时监测各项条件及对应参数，若出现光伏电压低于 A3-02（光伏系统停机电压）、水位异常、干抽等情况，立即停机并报警，待条件恢复且满足对应复位延时后，自动或手动恢复运行。

P0-02	运行指令通道	0：操作面板指令通道 1：端子指令通道 2：通讯指令通道 3：光伏提水自动运行/停机	0	☆
A3-00	光伏系统启动电压	200.0V~800.0V 220V：350.0V 380V：600V	机型确定	☆
A3-01	光伏启动延时时间	0~100S	10S	☆
A3-02	光伏系统停机电压	100.0V~600.0V 220V：350.0V 380V：600.0V	机型确定	☆

6.6 光伏 MPPT 运行逻辑

系统启动后，MPPT 控制器首先对光伏阵列进行电压、电流扫描，采集不同电压下的输出功率数据，确定当前光照条件下的最大功率点对应的电压（MPP 电压）；随后，控制器通过调节逆变器的输出频率、占空比，使光伏阵列的输出电压稳定在 MPP 电压附近，确保光伏组件输出最大功率。其中，参数 A3-22（mppt 调节步长时间）设定 MPPT 跟踪调节的间隔时间，避免调节过于频繁导致系统不稳定；参数 A3-23（mppt 调节最大电压）设定 MPP 电压调节的上限，防止调节电压过高引发光伏过压故障；参数 A3-24（mppt 步调节电压，调节范围 1.0V~50.0V，220V 机型默认 3.0V，380V 机型默认 5.0V）设定每次调节的电压幅度，确保调节精准、高效。

当光照强度、环境温度发生变化（如云层遮挡、昼夜交替、温度波动）时，光伏阵列的最大功率点会随之偏移，MPPT 控制器实时监测功率变化，按照参数 A3-22 设定的步长时间进行快速扫

描、动态调节，重新跟踪新的最大功率点，确保系统始终工作在最佳发电效率区间。例如，光照增强时，光伏阵列的最大功率点电压、功率均会上升，MPPT 控制器按照 A3-24 设定的步调节电压，自动调节输出电压跟随上升，维持最大功率输出；光照减弱时，自动降低输出电压，避免功率损耗。

光伏 MPPT 调节最大电压 = 光伏开路电压（A3-23） * MPPT 调节最大电压（A3-11）

A3-05	光伏比例增益 1	1~5000	1000	☆
A3-06	光伏积分增益 1	1~1000	200	☆
A3-07	光伏比例增益 2	1~5000	1000	☆
A3-08	光伏积分增益 2	1~1000	200	☆
A3-09	PV 控制切换电压点	100.0V~800.0V 220V: 300.0V 380V: 500.0V	机型确定	☆
A3-10	光伏最小输入电压	100.0V~800.0V 220V: 200.0V 380V: 450.0V	机型确定	☆
A3-11	光伏开路电压	100.0V~800.0V 220V: 400.0V 380V: 700.0V	机型确定	☆
A3-22	mppt 调节步长时间	0.1s~5.0s	20	☆
A3-23	mppt 调节最大电压	80.0%~100.0%	85.0%	☆
A3-24	mppt 步调节电压	1.0V~50.0V 220V: 3.0V 380V: 5.0V	机型确定	☆

第七章 故障诊断及对策

7.1 控制器试运行前的调整指南

1） 开环矢量控制模式（P0-01=0）

该控制模式是在电机没有编码器速度反馈的应用场合下，对电机的速度和转矩进行控制。该控制模式下需要对电机参数进行自学习，完成电机参数的自动整定。

问题与故障	处理对策
电机启动过程中报过载或过流故障	■ 电机参数（P1-01～P1-05）按电机铭牌设定； ■ 进行电机参数自学习（P1-37），有条件的情况下最好进行电机动态完整自学习。
5Hz 以下转矩或速度响应慢、电机震动	■ 改善转矩和速度的响应，需要加强速度环比例调节（P2-00按10为单位增大设定值）或者降低速度环积分时间（P2-01按0.05为单位降低）； ■ 如果出现震动，需要减弱该P2-00、P2-01参数值。
5Hz 以上转矩或速度响应慢、电机震动。	■ 改善转矩和速度的响应，需要加强速度环比例调节（P2-03按10为单位增大设定值）或者降低速度环积分时间（P2-04按0.05为单位降低）； ■ 如果出现震动，需要减弱该P2-03、P2-04参数值。
速度精度低	■ 当电机负载速度偏差过大时，需增大矢量转差补偿增益（P2-06），按10%为单位增减。
速度波动大	■ 当电机速度有异常波动时，可适当增加速度滤波时间（P2-07），按0.001s为单位增加。
电机噪音大	■ 适当增加载频频率值（P0-15），以1.0kHz为单位升高（注意：升高载频电机漏电流会增大）。
电机转矩不足或出力不够	■ 转矩上限是否被限制，速度模式下提高转矩上限（P2-10）；转矩模式下增大转矩指令。

2） 闭环矢量控制模式（P0-01=1）

该模式是在电机有编码器速度反馈应用场合下使用，需要正确设置编码器线数、编码器类型和信号方向，完成电机参数的自动整定。

问题与故障	处理对策
起动报过流或过载故障	■ 正确设置编码器线数、类型、编码器方向。
电机转动过程中报过载或过流故障	■ 电机参数（P1-01～P1-05）按电机铭牌设定； ■ 进行电机参数自学习（P1-37），有条件的情况下最好进行电机动态完整自学习。
5Hz 以下转矩或速度响应慢、电机震动	■ 改善转矩和速度的响应，需要加强速度环比例调节（P2-00按10为单位增大设定值）或者降低速度环积分时间（P2-01按0.05为单位降低）； ■ 如果出现震动，需要减弱该P2-00、P2-01参数值。
5Hz 以上转矩或速度响应慢、电机震动。	■ 改善转矩和速度的响应，需要加强速度环比例调节（P2-03按10为单位增大设定值）或者降低速度环积分时间（P2-04按0.05为单位降低）； ■ 如果出现震动，需要减弱该P2-03、P2-04参数值。
速度波动大	■ 当电机速度有异常波动时，可适当增加速度滤波时间（P2-07），按0.001s为单位增加。
电机噪音大	■ 适当增加载波频率值（P0-15），以1.0kHz为单位升高（注意：升高载频电机漏电流会增大）。
电机转矩不足或出力不够	■ 转矩上限是否被限制，速度模式下提高转矩上限（P2-10）；转矩模式下增大转矩指令。

3) V/F 控制模式(P0-01=2 出厂默认值)

这种模式是在电机没有编码器速度反馈的应用场合下使用，对电机参数不敏感，只需要正确设置电机的额定电压和额定频率值。

问题与故障	处理对策
运行中电机震荡	■ 增加震荡抑制参数（P3-11），以10为单位增加（最大调整到100）。
大功率启动报过流	■ 降低转矩提升（P3-01），以0.5%为单位调节。
电机噪音大	■ 适当增加载频频率值（P0-15），以1.0kHz为单位升高（注意：升高载频电机漏电流会增大）。
运行中电流偏大	■ 正确设置电机的额定电压（P1-02）、额定频率（P1-04）； ■ 降低转矩提升（P3-01），以0.5%为单位调节。
突卸重载报过压、减速报过压	■ 确认过压失速使能（P3-23）设定成使能状态；增大过压失速增益（P3-24/P3-25，出厂30），以10为单位增大（最大调整到100）； ■ 减小过压失速动作电压（P3-22出厂770V），以10V为单位减小（最小调整到700V）。
突加重载报过流、加速报过流	■ 增大过流失速增益（P3-20出厂20），以10为单位增大（最大调整到100）； ■ 减小过流失速动作电流（P3-18出厂150%），以10%为单位减小（最小调整到50%）。

7.2 故障报警及对策

控制器使用过程中可能会遇到下列故障类型情况，请参考下述方法进行简单故障分析：

故障名称	操作面板显示	故障原因排查	故障处理对策
加速过电流	ERR02	控制器输出回路存在接地或短路	■ 排除外围故障，检测电机或者中断接触器是否发生短路。
		控制方式为 FVC 或者 SVC 且没有进行参数辨识	■ 按照电机铭牌设置电机参数，进行电机参数辨识。
		急加速工况，加速时间设定太短	■ 增大加速时间。
		过流失速抑制设定不合适	■ 确认过流失速抑制功能（P3-19=1）已经使能； ■ 过流失速动作电流（P3-18）设定值太大，推荐在120%到150%之内调整； ■ 过流失速抑制增益（P3-20）设定太小，推荐在20到40之内调整。
		手动转矩提升或 V/F 曲线不合适	■ 调整手动提升转矩或V/F曲线。
		对正在旋转的电机进行启动	■ 选择转速追踪启动或等电机停止后再启动。
		受外部干扰	■ 查看历史故障记录，若故障时电流值远未达到过流点值，需查找干扰源。若无其它干扰源则可能为驱动板或电流传感器问题。
减速过电流	ERR03	控制器输出回路存在接地或短路	■ 排除外围故障，检测电机是否发生短路或断路。
		控制方式为 FVC 或者 SVC 且没有进行参数辨识	■ 按照电机铭牌设置电机参数，进行电机参数辨识。

故障名称	操作面板显示	故障原因排查	故障处理对策
		急减速工况，减速时间设定太短	■ 增大减速时间。
		过流失速抑制设定不合适	■ 确认过流失速抑制功能（P3-19）已经使能； ■ 过流失速动作电流（P3-18）设定值太大，推荐在120%到150%之内调整； ■ 过流失速抑制增益（P3-20）设定太小，推荐在20到40之内调整。
		没有加装制动单元和制动电阻	■ 加装制动单元及电阻。
		受外部干扰	■ 查看历史故障记录，若故障时电流值远未达到过流点值，需查找干扰源。若无其它干扰源则可能为驱动板或电流传感器问题。
恒速过电流	ERR04	控制器输出回路存在接地或短路	■ 排除外围故障，检测电机是否发生短路或断路。
		控制方式为 FVC 或者 SVC 且没有进行参数辨识	■ 按照电机铭牌设置电机参数，进行电机参数辨识。
		过流失速抑制设定不合适	■ 确认过流失速抑制功能（P3-19）已经使能； ■ 过流失速动作电流（P3-18）设定值太大，推荐在120%到150%之内调整； ■ 过流失速抑制增益（P3-20）设定太小，推荐在20到40之内调整。
		控制器选型偏小	■ 在稳定运行状态下，若运行电流已超过电机额定电流或控制器额定输出电流值，请选用功率等级更大的控制器
		受外部干扰	■ 查看历史故障记录，若故障时电流值远未达到过流点值，需查找干扰源。若无其它干扰源则可能为驱动板或电流传感器问题。
加速过电压	ERR05	输入电压偏高	■ 将电压调至正常范围。
		加速过程中存在外力拖动电机运行	■ 取消此外动力或加装制动电阻。
		过压抑制设定不合适	■ 确认过压抑制功能（P3-23）已经使能； ■ 过压抑制动作电压（P3-22）设定值太大，推荐在770V~700V之内调整； ■ 过压抑制增益（P3-24）设定太小，推荐在30到50之内调整。
		没有加装制动单元和制动电阻	■ 加装制动单元及电阻。
		加速时间过短	■ 增大加速时间。
减速过电压	ERR06	过压抑制设定不合适	■ 确认过压抑制功能（P3-23）已经使能； ■ 过压抑制动作电压（P3-22）设定值太大，推荐在770V~700V之内调整； ■ 过压抑制增益（P3-24）设定太小，推荐在30到50之内调整。
		减速过程中存在外力拖动电机运行	■ 取消此外动力或加装制动电阻。
		减速时间过短	■ 增大减速时间。
		没有加装制动单元和制动电阻	■ 加装制动单元及电阻。

故障名称	操作面板显示	故障原因排查	故障处理对策
恒速过电压	ERR07	确认过压抑制功能（P3-23）已经使能	■ 确认过压抑制功能（P3-23）已经使能； ■ 过压抑制动作电压（P3-22）设定值太大，推荐在770V~700V之内调整； ■ 过压抑制频率增益（P3-24）设定太小，推荐在30到50之内调整； ■ 过压抑制最大上升频率（P3-26）设定太小，推荐在5~20Hz之内调整。
		运行过程中存在外力拖动电机运行	■ 取消此外力或加装制动电阻。
控制电源故障	ERR08	输入电压不在规范规定的范围内	■ 将电压调至规范要求的范围内。
欠压故障	ERR09	瞬时停电	■ 使能瞬停不停功能（P9-59），可以防止瞬时停电欠压故障。
		控制器输入端电压不在规范要求的范围	■ 调整电压到正常范围。
		母线电压不正常	■ 寻求技术支持。
		整流桥、缓冲电阻、驱动板、控制板异常	■ 寻求技术支持。
控制器过载	ERR10	负载是否过大或发生电机堵转	■ 减小负载并检查电机及机械情况。
		控制器选型偏小	■ 选用功率等级更大的控制器。
电机过载	ERR11	电机保护参数 P9-01 设定是否合适	■ 正确设定此参数。
		负载是否过大或发生电机堵转	■ 减小负载并检查电机及机械情况。
输入缺相	ERR12	三相电源输入不正常	■ 检查并排除外围电路中存在的问题。
		驱动器、防雷板、主控板、整流桥异常	■ 寻求技术支持。
输出缺相	ERR13	电机故障	■ 检测电机是否断路。
		控制器到电机的引线不正常	■ 排除外围故障。
		电机运行时控制器三相输出不平衡	■ 检查电机三相绕组是否正常并排除故障。
		驱动板、IGBT 模块异常	■ 寻求技术支持。
模块过热	ERR14	环境温度过高	■ 降低环境温度。
		风道堵塞	■ 清理风道。
		风扇损坏	■ 更换风扇。
		模块热敏电阻损坏	■ 更换热敏电阻。
		逆变模块损坏	■ 更换逆变模块。
外部设备故障	ERR15	通过多功能端子 S 输入外部故障的信号	■ 排查外围故障，确认机械允许重新启动（P8-18），复位运行。
通讯故障	ERR16	上位机工作不正常	■ 检查上位机接线。
		通讯线不正常	■ 检查通讯连接线。
		通讯扩展卡 P0-28 设置不正确	■ 正确设置通讯扩展卡类型。
		通讯参数 Pd 组设置不正确	■ 正确设置通讯参数。
		以上检测后可尝试恢复出厂设置。	
接触器故障	ERR17	驱动板和电源异常	■ 更换驱动板或电源板。

故障名称	操作面板显示	故障原因排查	故障处理对策
		接触器异常	■ 更换接触器。
		防雷板异常	■ 更换防雷板。
电流检测故障	ERR18	检查电流传感器异常	■ 更换电流传感器。
		驱动板异常	■ 更换驱动板。
电机自学习故障	ERR19	电机参数未按铭牌设置	■ 根据铭牌正确设定电机参数。
		参数辨识过程超时	■ 检查控制器到电机引线。
		编码器异常	■ 检查编码器线数设置是否正确P1-27、检查编码器的信号线连接是否正确、牢固。
编码器故障	ERR20	编码器型号不匹配	■ 根据实际正确设定编码器类型。
		编码器连线错误	■ 检测PG卡电源及相序。
		编码器损坏	■ 更换编码器。
		PG 卡异常	■ 更换PG卡。
EEPROM 读写故障	ERR21	EEPROM 芯片损坏	■ 更换主控板。
对地短路故障	ERR23	电机对地短路	■ 更换电缆或电机。
累计运行时间到达故障	ERR26	累计运行时间达到设定值	■ 使用参数初始化功能清除记录信息。
用户自定义故障 1	ERR27	通过多功能端子 S 输入用户自定义故障 1 的信号	■ 复位运行。
用户自定义故障 2	ERR28	通过多功能端子 S 输入用户自定义故障 2 的信号	■ 复位运行。
累计上电时间到达故障	ERR29	累计上电时间达到设定值	■ 使用参数初始化功能清除记录信息。
欠载故障	ERR30	控制器运行电流小于 P9-64	■ 确认负载是否脱离或P9-64、P9-65参数设置是否符合实际运行工况。
运行时 PID 反馈丢失故障	ERR31	PID 反馈小于 PA-26 设定值	■ 检查PID反馈信号或设置PA-26为一个合适值。
逐波限流故障	ERR40	负载是否过大或发生电机堵转	■ 减小负载并检查电机及机械情况。
		控制器选型偏小	■ 选用功率等级更大的控制器。
运行时切换电机故障	ERR41	在控制器运行过程中通过端子更改当前电机选择	■ 控制器停机后再进行电机切换操作。
速度偏差过大故障	ERR42	编码器参数设定不正确	■ 正确设置编码器参数。
		没有进行参数辨识	■ 进行电机参数辨识。
		速度偏差过大检测参数 P9-69、P9-70 设置不合理	■ 根据实际情况合理设置检测参数。
电机过速度故障	ERR43	编码器参数设定不正确	■ 正确设置编码器参数。
		没有进行参数辨识	■ 进行电机参数辨识。
		电机过速度检测参数 P9-67、P9-68 设置不合理	■ 根据实际情况合理设置检测参数。

故障名称	操作面板显示	故障原因排查	故障处理对策
满水报警	ERR46	满水报警	■ 满水报警信号触发，自动停机。当信号消除时，延时自动恢复。 ■ 检测满水信号是否误触发。
缺水报警	ERR47	缺水报警	■ 缺水信号触发，自动停机。当信号消除后，延时自动恢复
干抽报警	ERR48	干抽报警	■ 当检测长时间运行的电流小于设定值时，自动停机。经过干抽故障复位时间后，自动复位。

6.3 常见故障及其处理方法

控制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：

序号	故障现象	可能原因	解决方法
1	上电无显示	电网电压没有或者过低	■ 检查输入电源。
		控制器驱动板上的开关电源故障	■ 检查母线电压。
		控制板与驱动板、键盘之间连线断	■ 重新拔插30芯排线。
		控制器缓冲电阻损坏	■ 寻求厂家服务。
		控制板、键盘故障	
		整流桥损坏	
2	上电一直显示510-A	驱动板与控制板之间的线接触不良	■ 重新拔插30芯排线。
		控制板上相关器件损坏	■ 寻求厂家服务。
		电机或者电机线有对地短路	
		电流传感器故障	
		电网电压过低	
3	上电显示“ERR23”报警	电机或者输出线对地短路	■ 用摇表测量电机和输出线的绝缘。
		控制器损坏	■ 寻求厂家服务。
4	上电控制器显示正常，运行后显示“510-A”并马上停机	风扇损坏或者堵转	■ 更换风扇。
		外围控制端子接线有短路	■ 排除外部短路故障。
5	频繁报ERR14（模块过热）故障	载频设置太高	■ 降低载频（P0-15）。
		风扇损坏或者风道堵塞	■ 更换风扇、清理风道。
		控制器内部器件损坏（热电偶或其他）	■ 寻求厂家服务。
6	控制器运行后电机不转动	电机及电机线	■ 重新确认控制器与电机之间连线正确。
		控制器参数设置错误（电机参数）	■ 恢复出厂参数，重新设置使用参数组； ■ 检查编码器参数设置正确、电机额定参数设置正确，如电机额定频率、额定转速等； ■ 检查P0-01（控制方式）、P0-02（运行方式）、设置正确； ■ V/F模式下，重载启动下，调整P3-01(转矩提升)参数。
		驱动板与控制板连线接触不良	■ 重新拔插连接线吗，确认接线牢固。
		驱动板故障	■ 寻求厂家服务。
7	S 端子失效	参数设置错误	■ 检查并重新设置P4组相关参数。
		外部信号错误	■ 重新接外部信号线。
		PLC 与+24V 跳线松动	■ 重新确认PLC与+24V跳线，并确保紧固。
		控制板故障	■ 寻求厂家服务。

序号	故障现象	可能原因	解决方法
8	闭环矢量控制时，电机速度无法提升	编码器故障	■ 更换码盘并重新确认接线。
		编码器接错线或者接触不良	■ 更换PG卡。
		PG卡故障	■ 寻求厂家服务。
		驱动板故障	
9	控制器频繁报过流和过压故障	电机参数设置不对	■ 重新设置电机参数或者进行电机自学习。
		加减速时间不合适	■ 设置合适的加减速时间。
		负载波动	■ 寻求厂家服务。
10	上电（或运行）报 ERR17	软启动接触器未吸合	■ 检查接触器电缆是否松动； ■ 检查接触器是否有故障； ■ 检查接触器24V供电电源是否有故障； ■ 寻求厂家服务。
11	减速或减速停车时电机自由停车或无制动能力	编码器断线或过压失速保护生效	■ 有速度传感器矢量控制模式下时（P0-01=1），请检查编码器接线； ■ 如果已配置制动电阻，需将“过压失速使能”选择为“无效”（设置P3-23=0），关闭过压失速。

通讯数据地址定义

EV510-PV 系列控制器支持 Modbus 通讯协议，上位机通过 Modbus 通讯协议可以实现对控制器的控制、监视及功能参数修改查看操作。

EV510-PV 通讯数据可分为功能码数据、非功能码数据，后者包括运行命令、运行状态、运行参数、告警信息等。

1.1 EV510-PV 功能码数据

功能码数据为控制器的重要设置参数，EV510-PV 有 P 组和 A 组功能参数，参数群组如下：

EV510-PV 功能码数据	P 组（可读写）	P0、P1、P2、P3、P4、P5、P6、P7、P8、P9、PA、PB、PC、PD、PE、PF
	A 组（可读写）	A0、A1、A2、A3、A4、A5、A6、A7、A8、A9、AA、AB、AC、AD、AE、AF

功能码数据通讯地址定义如下：

1、 当为通讯读取功能码数据时

对于 P0-PF、A0-AF 组功能码数据，其通讯地址高八位直接为功能组编号，低八位直接为功能码在功能组中序号，举例如下：

P0-16 功能参数，其通讯地址为 F010H，其中 F0H 代表 P0 组功能参数，10H 代表功能组中序号 16 的十六进制数据格式。AC-08 功能参数，其通讯地址为 AC08H，其中 ACH 代表 AC 组功能参数，08H 代表功能码在功能组中序号 8 的十六进制数据格式。

2、 当为通讯写入功能码数据时

对于 P0-PF 组功能码数据，其通讯地址高八位，根据是否写入 EEPROM，区分为 00-0F 或 P0-PF，低八位直接为功能码在功能组中序号，举例如下：

写功能在参数 P0-16：

不需要写入 EEPROM 时，其通讯地址为 0010H；

需要写入 EEPROM 时，其通讯地址为 F010H。

对于 A0-AF 组功能码数据，其通讯地址高八位，根据是否需要写入 EEPROM，区分为 40-4F 或 A0-AF，低八位直接为功能码在功能组中序号，举例如下：

写功能参数 AC-08：

不需要写入 EEPROM 时，其通讯地址为 4C08H；

需要写入 EEPROM 时，其通讯地址为 AC08H。

1.2 EV510-PV 非功能码数据

EV510-PV 非功能码数据	状态数据（可读）	d 组监视参数、控制器故障描述、控制器运行状态
	控制参数（可写）	控制命令、通讯设定值、数字输出端子控制、模拟输出 A01 控制、模拟输出 A02 控制、高速脉冲（FMP）输出控制、参数初始化

1、 状态数据

状态数据分为 d 组监视参数、控制器故障描述、控制器运行状态。

d 组参数监视参数

d 组监视数据描述见第五章、第六章相关描述，其地址定义如下：

d0-dF，其通讯地址高八位为 70~7F，低八位为监视参数在组中的序号，举例如下：

d0-11，其通讯地址为 700BH

控制器故障描述

通讯读取控制器故障时，通讯地址固定为 8000H,上位机通过读取该地址数据，可以获取当前控制器故障代码，故障代码描述见第五章 P9-14 功能码中定义。

控制器运行状态

通讯读取控制器运行状态时，通讯地址因定为 3000H,上位机通过读取该地址数据，可以获取当前控制器运行状态信息，定义如下：

控制器运行状态通讯地址	读取状态字定义		
3000H	1：正转运行	2：反转运行	3：停机

2、控制参数

控制参数分为控制命令、数字输出端子控制、模拟输出 A01 控制、模拟输出 A02 控制、高速脉冲（FMP）输出控制。

3、控制命令

在 P0-02(命令源)选择为 2：通讯控制时，上位机通过该通讯地址，可以实现对控制器的启停等相关命令控制，控制命令定义如下：

控制命令通讯地址	命令功能			
2000H	1：正转运行	2：反转运行	3：正转点动	4：反转点动
	5：自由停机	6：减速停机	7：故障复位	

4、通讯设定值

通讯设定值主要用户 EV510-PV 中频率源、转矩上限源、VF 分离电压源、PID 给定源、PID 反馈源等选择为通讯给定时的给定数据，其通讯地址为 1000H,上位机设定该通讯地址值时，其数据范围为-10000～10000，对应相对给定值-100.00%-100.00%。

数字输出端子控制

当数字输出端子功能选择为 20：通讯控制时，上位机通过该通讯地址，可以实现对控制器数字输出端子的控制，定义如下：

数字输出端子控制通讯地址	命令内容	
2001H	Bit0：无 Bit1：无 Bit2：RELAY1 输出控制	Bit3：RELAY2 输出控制 Bit4：HDO 输出控制

5、模拟量输出 A01、A02,高速脉冲输出 FMP 控制

当模拟量输出 A01、A02，高速脉冲输出 FMP 输出功能选择为 12：通讯设定时，上位机通过该通讯地址，可以实现对控制器模拟量、高速脉冲输出的控制，定义如下

输出控制通讯地址		命令内容
A01	2002H	0～7FFF 表示 0%～100%
A02	2003H	

6、参数初始化

当需要通过上位机实现对控制器的参数初始化操作时，需要使用该功能。

如果 PP-00(用户密码)不为 0，则首先需要通过进行密码校验，校验通过后，在 30 秒后，上位机进行参数初始化操作。

通讯进行用户密码校验的通讯地址为 1F00H,直接将正确的用户密码写入该地址，则可以完成密码校验。通讯进行参数初始化的地址为 1F01H,其数据内容定义如下：

参数初始化通讯地址	命令功能	
1F01H	1：恢复出厂参数 2：清除记录信息	4：恢复用户备份参数 501：备份用户当前参数

Modbus 通讯协议

EV510-PV 系列控制器提供 RS485 通信接口，并支持 Modbus-RTU 通讯协议。用户可通过计算机或 PLC 实现集中控制，通过该通讯协议设定控制器运行命令，修改或读取功能码参数，读取控制器的工作状态及故障信息等。

J.1 协议内容

该串行通信协议定义了串行通信中传输的信息内容及使用格式。其中包括：主机轮询（或广播）格式；主机的编码方法，内容包括：要求动作的功能码，传输数据和错误校验等。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。如果从机在接收信息时发生错误，或不能完成主机的动作，它将组织一个故障信息作为响应反馈给主机。

应用方式

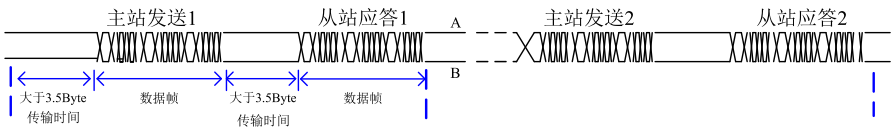
控制器接入具备 RS485 总线的“单主多从”PC/PLC 控制网络，作为通讯从机。

总线结构

（1）拓扑结构 单主机多从机系统。网络中每一个通讯设备都有一个唯一的从站地址，其中有一个设备作为通讯主机（常为平 PC 上位机、PLC、HMI 等），主机发动通讯，对从机进行参数读或写操作，其它设备在为通讯从机，响应主机对本机的询问或通讯操作。在同一时刻只能有一个设备发送数据，而其他设备处于接收状态。

从机地址的设定范围为 1~247，0 为广播通信地址。网络中的从机地址必须是唯一的。

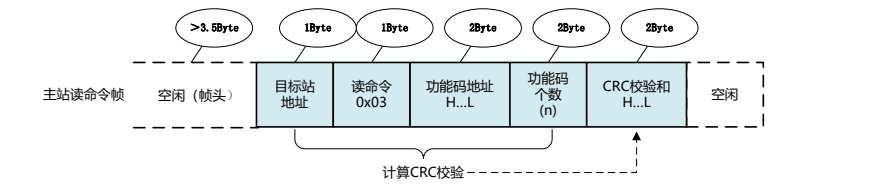
（2）通讯传输方式 异步串行，半双工传输方式。数据在串行异步通信过程中，是以报文的格式，一次发送一帧数据，MODbS-RTU 协议中约定，当通讯数据线上无数据的空闲时间大于 3.5Byte 的传输时间，表示新的一个通讯帧的起始。



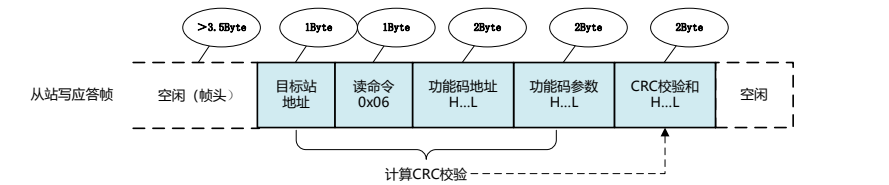
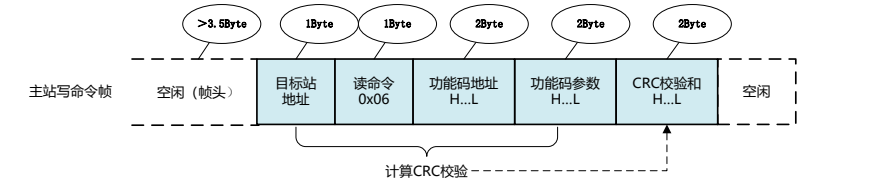
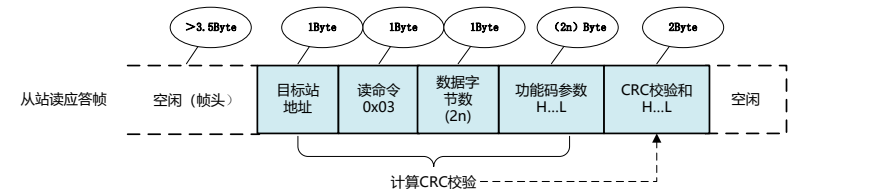
EV510-PV 系列控制器内置的通信协议是 Modbus-RTU 从机通信协议，可响应主机的“查询/命令”，或根据主机的“查询/命令”做出相应的动作，并通讯数据应答。

主机可以是指个人计算机（PC），工业控制设备或可编程逻辑控制器（PLC）等，主机既能对某个从机单独进行通信，也能对所有下位从机发布广播信息。对于主机的单独访问“查询/命令”，被访问从机要返回一个应答帧；对于主机发出的广播信息，从机无需反馈响应给主机。

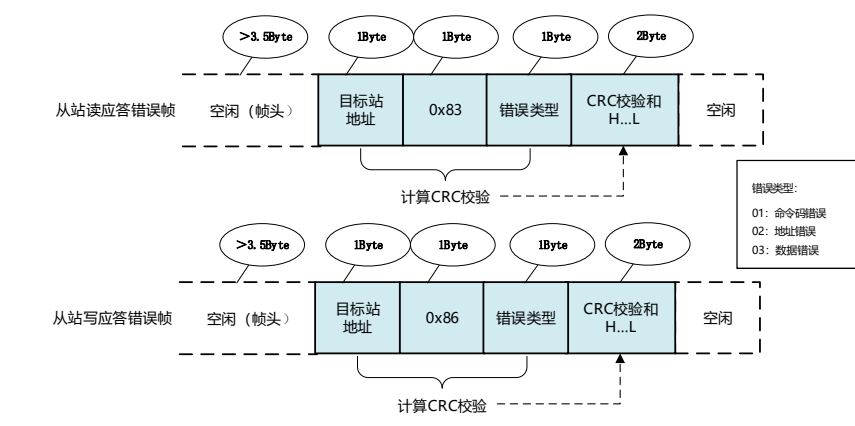
（3）通讯资料结构 EV510-PV 系列控制器的 Modbus 协议通讯数据格式如下，控制器只支持 Word 型参数的读或写。对应的通讯读操作命令为 0x03；写操作命令为 0x06，不支持字节或位的读写操作：



理论上，上位机可以一次读取连续的几个功能码（即其中 n 最大可达 12 个），但要注意不能跨过本功能码组的最后一个功能码，否则会答复出错。



若从机检测到通讯帧错误，或其他原因导致的读写不成功，会答复错误帧。



数据帧字段说明

帧头 START	大于 3.5 个字符传输时间的空闲。
从机地址 AD	通讯地址范围：1~247；0=广播地址。
命令码 CMD	03：读从机参数；06：写从机参数。
功能码地址 H	控制器内部的参数地址，16 进制表示；分为功能码型和非功能码型（如运行状态参数、运行命令等）参数等，详见地址定义。 传送时，高字节在前，低字节在后。
功能码地址 L	
功能码个数 H	本帧读取的功能码个数，若为 1 表示读取 1 个功能码。传送时，高字节在前，低字节在后。本协议一次只能改写 1 个功能码，没有该字段。
功能码个数 L	
数据 H	应答的数据，或特写入的数据，传送时，高字节在前，低字节在后。
数据 L	
CRCCHK 低位	检测值：CRC16 校验值。传送时，低字节在前，高字节在后。 计算方法详见本节 CRC 校验的说明。
CRCCHK 高位	
END	3.5 个字符时间。

CMD 校验方式

校验方式——CRC 校验方式：

CRC (Cyclical Redundancy Check) 使用 RTd 帧格式，消息包括了基于 CRC 方法的错误检测域。CRC 域检测了整个消息的内容。

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消息中。

接收设备重新计算收到消息 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消息中连续的 8 位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 位字节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，是消息中所有的字节都执行之后的 CRC 值。

CRC 添加到消息中时，低字节先加入，然后高字节。

CRC 简单函数如下：

```
unsigned int crc_chk_value (unsigned char *data_value,unsigned char length)
{
    unsigned int crc_value=0xFFFF;
    int i;
    while (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);
}
```

通信参数的地址定义

读写功能码参数（有些功能码是不能更改的，只供厂家使用或监视使用）

功能码参数地址标示规则：

以功能码组号和标号为参数地址表示规则：

高位字节： P0~PF（P 组）、A0~AF（A 组）、70~7F（d 组）；低位字节：00~FF

例如：若要范围功能码 P3~12，则功能码的访问地址表示为 0×F30C。

注意： PF 组：既不可读取参数，也不可更改参数； d 组：只可读取，不可更改参数。

有些参数在控制器处于运行状态时，不可更改；有些参数不论控制器处于何种状态，均不可更改；更改功能码参数，还要注意参数的范围，单位，及相关说明。

功能码组号	通讯访问地址	通讯修改 RAM 中功能码地址
P0~PE 组	0×F000~0×FEFF	0×0000~0×0EFF
A0~AC 组	0×A000~0×ACFF	0×4000~0×4CFF
d0 组	0×7000~0×70FF	

注意，由于 EEPROM 频繁被存储，会减少 EEPROM 的使用寿命，所以，有些功能码在通讯的模式下，无须存储，只要更改 RAM 中的值就可以了。

如果为 P 组参数，要实现该功能，只要把该功能码地址的高位 F 变成 0 就可以实现。

如果为 A 组参数，要实现该功能，只要把该功能码地址的高位 A 变成 4 就可以实现。

相应功能码地址表示如下：

高位字节：00~0F（P 组）、40~4F（A 组）；低位字节：00~FF。

如：功能码 P3-12 不存储到 EEPROM 中，地址表示为 030C； 功能码 A0-05 不存储到 EEPROM 中，地址表示为 4005；

该地址表示只能做写 RAM，不能做读的动作，读时，为无效地址。 对于所有参数，也可以使用命令码 07H 来实现该功能。

停机/运行参数部分

参数地址	参数描述	参数地址	参数描述
1000	*通信设定值（十进制） -10000~10000	1010	PID 设置
1001	运行频率	1011	PID 反馈
1002	母线电压	1012	PLC 步骤
1003	输出电压	1013	高速脉冲输入频率，单位 0.01kHz
1004	输出电流	1014	反馈速度，单位 0.1Hz
1005	输出功率	1015	剩余运行时间
1006	输出转矩	1016	AI1 校正前电压
1007	运行速度	1017	AI2 校正前电压
1008	S 输入标志	1018	键盘电位器校正前电压(AI3)
1009	HDO 输出标志	1019	线速度
100A	AI1 电压	101A	当前上电时间
100B	AI2 电压	101B	当前运行时间
100C	键盘电位器电压(AI3)	101C	高速脉冲频率输入，单位 1Hz
100D	计数值输入	101D	通讯设定值
100E	长度值输入	101E	实际反馈速度
100F	负载速度	101F	主频率 A 显示
		1020	辅频率 B 显示

注意：通信设定值是相对值的百分数，10000 对应 100.00%，-10000 对应-100.00%。

对频率量纲的数据，该百分比是相对最大频率（P0-10）的百分数；对转矩量纲的数据，该百分比是 P2-10、A2-48（转矩上限数字设定，分别对应第一、二电机）。

控制命令输入到控制器（只写）

命令字地址	命令功能			
2000	0001：正转运行 0005：自由停机	0002：反转运行 0006：减速停机	0003：正转点动 0007：故障复位	0004：反转点动

读取控制器状态（只读）

状态字地址	状态字功能		
3000	0001：正转运行	0002：反转运行	0003：停机

参数锁定密码校验（如果返回为 8888H，即表示密码校验通过）

密码地址	输入密码的内容
1F00	*****

数字输出端子控制（只写）

命令地址	命令内容		
2001	BIT2：RELAY1 输出控制	BIT3：RELAY2 输出控制	BIT4：HDO 输出控制

模拟输出 A01 控制（只写）

命令地址	命令内容
2002	0～7FFF 表示 0%～100%

模拟输出 A02 控制（只写）

命令地址	命令内容
2003	0～7FFF 表示 0%～100%

高速脉冲输出控制（只写）

命令地址	命令内容
2004	0～7FFF 表示 0%～100%

控制器故障描述

控制器故障地址	控制器故障信息		
8000	0000: 无故障	000D: 输出缺相	001B: 用户自定义故障 1
	0001: 保留	000E: 模块过热	001C: 用户自定义故障 2
	0002: 加速过电流	000F: 外部故障	001D: 上电时间到达
	0003: 减速过电流	0010: 通讯异常	001E: 欠载
	0004: 恒速过电流	0011: 接触器异常	001F: 运行时 PID 反馈丢失
	0005: 加速过电压	0012: 电流检测故障	0028: 快速限流超时故障
	0006: 减速过电压	0013: 电机自学习故障	0029: 运行时切换电机故障
	0007: 恒速过电压	0014: 编码器/PG 卡故障	002A: 速度偏差过大
	0008: 缓冲电阻过载故障	0015: 参数读写异常	002B: 电机超速度
	0009: 欠压故障	0016: 控制器硬件故障	002D: 电机过温
	000A: 控制器过载	0017: 电机对地短路故障	005A: 编码器线数设定错误
	000B: 电机过载	0018: 保留	005B: 未接编码器
	000C: 输入缺相(保留)	0019: 保留	005C: 初始位置错误
		001A: 运行时间到达	005E: 速度反馈错误

Pd 组通讯参数说明

Pd-00	波特率	出厂值	6005
	设定范围	个位: Modbus 波特率	
		0: 300BPS 1: 600BPS 2: 1200BPS 3: 2400BPS 4: 4800BPS	5: 9600BPS 6: 19200BPS 7: 38400BPS 8: 57600BPS 9: 115200BPS

此参数用来设定上位机与控制器之间的数据传输速率。注意，上位机与控制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。

Pd-01	MODbus 数据格式	出厂值	0
	设定范围	0: 无校验: 数据格式<8-N-2> 1: 偶检验: 数据格式<8-E-1> 2: 奇校验: 数据格式<8-O-1> 3: 无校验: 数据格式<8-N-1>	

上位机与控制器设定的数据格式必须一致，否则，通讯无法进行。

Pd-02	本机地址	出厂值	1
	设定范围	1~247, 0 为广播地址	

当本机地址设定为 0 时，即为广播地址，实现上位机广播功能。

本机地址具有唯一性（除广播地址外），这是实现上位机与控制器点对点通讯的基础。

Pd-03	MODbus 应答延时	出厂值	2ms
	设定范围	0~20ms	

应答延时：是指控制器数据接受结束到向上位机发送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。

Pd-04	串口通讯超时时间	出厂值	0.0 s
	设定范围	0.0 s（无效）； 0.1~60.0s	

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（ERR16）。通常情况下，都将其设置成无效。如果在连续通讯的系统中，设置次数，可以监视通讯状况。

Pd-05	通讯协议选择	出厂值	30
	设定范围	个位：MODBUS 0：非标准的 MODBUS 协议 1：标准的 MODBUS 协议	
		十位：Profibus-DP(保留) 0：PP01 格式 1：PP02 格式 2：PP03 格式 3：PP05 格式	

Pd-05=1：选择标准的 Modbus 协议。

Pd-05=0：读命令时，从机返回字节数比标准的 Modbus 协议多一个字节，具体参见本协议“通讯资料结构”部分。

Pd-06	通讯读取电流分辨率	出厂值	0
	设定范围	0：0.01A； 1：0.1A	

用来确定通讯读取输出电流时，电流值的输出单位。

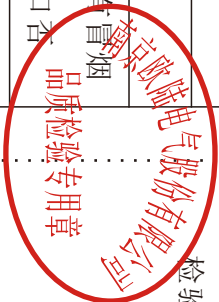
保 修 协 议

- 1、保修范围指客户所购产品本体。
- 2、本产品的保修期限为12个月，有合同约定的按照协议执行，在保修期内，如果正常使用情况下发生故障或损坏，本公司提供免费维修。
- 3、即使在保修期内，如发生以下故障，在保修期内，将收取一定的维修费用
 - a) 未严格按照《使用手册》或超出标准规范要求使用所引发的故障；
 - b) 购买后跌损或野蛮搬运造成的损坏；
 - c) 因在不符合本使用手册要求的环境下使用所引起的器件老化或故障；
 - d) 未经允许，自行修理、改装所引起的故障；
 - e) 由于保管不善引发的故障；
 - f) 将变频器用于非正常功能时引发的故障；
 - g) 擅自撕毁产品标识（如：撕毁无效标签、铭牌等）。
- 4、服务费按实际费用计算，如另有合同，以合同优先的原则处理。
- 5、本产品的保修依据为保修卡，请务必保留此卡，并在保修时出示给维修单位。
- 6、如您有问题可与代理商联系，也可直接与我公司联系。

即使超过保修期，本公司亦提供终身有偿维修服务。

保 修 卡

客户名称:					
详细地址:					
联系人:		座机/手机:			
产 品 型 号:					
产 品 编 号:					
购买日期:		发生故障时间:			
匹配电机功率:		使用设备名称:			
是否使用制动单元功能		故障时是否有异响		故障时是否有冒烟	
口是 口否		口是 口否		口是 口否	
故障说明:					



合 格 证

检验员:

本产品经我品质控制、品质保证部门检验，其性能参数符合随机附带《使用手册》标准，准许出厂。

注：请将此卡与故障产品一起发到我司，谢谢！



修订日期：2026年7月2日



南京欧陆电气股份有限公司

Nanjing Oulu Electric Corp., Ltd.

地址：江苏省南京市六合区雄州工业园健康路21号

电话：025-57506668 57506669

传真：025-57506728

网址：www.china-oulu.com

本公司不为手册中出现的印刷错误负责，其最终解释权归本公司所有！
本公司手册如有变动，恕不另行通知！



微信官方平台