

# 操作手册

## VLT<sup>®</sup> Midi Drive FC 280





## 目录

<b>1 简介</b>	<b>3</b>
1.1 本手册的目的	3
1.2 其他资源	3
1.3 文档和软件版本	3
1.4 产品概述	3
1.5 批准和认证	4
1.6 处置	4
<b>2 安全性</b>	<b>5</b>
2.1 安全符号	5
2.2 具备资质的人员	5
2.3 安全事项	5
<b>3 机械安装</b>	<b>7</b>
3.1 开包	7
3.2 安装环境	7
3.3 安装	7
<b>4 电气安装</b>	<b>10</b>
4.1 安全说明	10
4.2 符合 EMC 规范的安装	10
4.3 接地	10
4.4 接线示意图	12
4.5 访问	14
4.6 电机连接	14
4.7 交流主电源接线	15
4.8 控制线路	15
4.9 安装检查清单	18
<b>5 调试</b>	<b>19</b>
5.1 安全说明	19
5.2 接通电源	19
5.3 本地控制面板操作	19
5.4 基本设置	27
5.5 检查电机旋转情况	28
5.6 检查编码器旋转情况	28
5.7 本地控制测试	29
5.8 系统启动	29
5.9 ST0 调试	29
<b>6 Safe Torque Off (STO)</b>	<b>30</b>

6.1 ST0 的安全事项	30
6.2 安装 Safe Torque Off 功能	31
6.3 ST0 调试	31
6.4 ST0 的维护和保养	33
6.5 ST0 技术数据	34
<b>7 应用示例</b>	<b>35</b>
<b>8 维护、诊断和故障排除</b>	<b>39</b>
8.1 维护和保养	39
8.2 警告和报警类型	39
8.3 警告和报警显示	39
8.4 警告和报警列表	40
8.5 故障诊断	41
<b>9 规格</b>	<b>43</b>
9.1 电气数据	43
9.2 主电源 (3 相)	45
9.3 电机输出和电机数据	45
9.4 环境条件	45
9.5 电缆规格	46
9.6 控制输入/输出和控制数据	46
9.7 连接紧固力矩	49
9.8 熔断器和断路器	49
9.9 机箱规格, 额定功率和尺寸	50
<b>10 附录</b>	<b>51</b>
10.1 符号、缩写与约定	51
10.2 参数菜单结构	51
<b>索引</b>	<b>57</b>



# 1 简介

## 1.1 本手册的目的

本操作手册提供了有关安全安装和调试 VLT® Midi Drive FC 280 变频器的信息。

本操作手册仅供具备相应资质的人员使用。

请阅读和遵循本操作手册以便安全而且专业地使用变频器。应特别注意安全说明和一般警告。应始终将本操作手册放置在变频器附近以供随时查阅。

VLT® 为注册商标。

## 1.2 其他资源

利用其他资源来了解高级的变频器功能和编程：

- VLT® Midi Drive FC 280 设计指南。
- VLT® Midi Drive FC 280 编程指南。

还可从 Danfoss 获得补充资料和手册。请参阅 [vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/](http://vlt-drives.danfoss.com/Support/Technical-Documentation/) 中的列表。

## 1.3 文档和软件版本

我们将对本手册定期进行审核和更新。欢迎所有改进建议。表 1.1 列出了文档版本和相应的软件版本。

版本	备注	软件版本
MG07A1	本手册第一版	1.0

表 1.1 文档和软件版本

## 1.4 产品概述

### 1.4.1 预期用途

变频器是一种电机控制器，用于：

- 调节电机对系统反馈或外部控制器发出的远程命令的响应速度。动力驱动系统包括变频器、电机及该电机驱动的设备。
- 系统和电机状态监视。

还可使用变频器来保护电机。

根据具体配置，可独立使用变频器，也可作为更大设备或系统的一部分。

可按照当地法律和标准在居住、工业和商业环境中使用变频器。

### 注意

在居住环境中，本产品可能会导致无线电干扰，此时需要采取补充抑制措施。

### 可预见的错误使用

请勿在不符合指定操作条件和环境的应用中使用变频器。确保满足 章 9 规格中指定的条件。

### 1.4.2 变频器框图

图 1.1 是变频器内部组件的框图。有关它们的功能，请参阅 表 1.2。

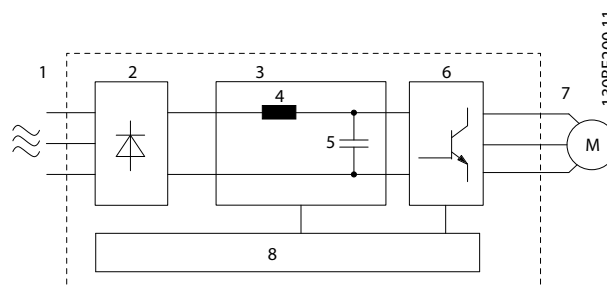


图 1.1 变频器框图

面积	组件	功能
1	主电源输入	• 变频器的交流主电源。
2	整流器	• 整流桥将交流输入转换成直流电流，以为逆变器供电
3	直流母线	• 中间直流母线电路负责处理直流电流。
4	直流电抗器	• 对中间直流电路电流进行滤波。 • 提供线路瞬态保护。 • 减少平方根 (RMS) 电流。 • 提高反映回线路的功率因数。 • 减少交流输入上的谐波。
5	电容器组	• 存储直流电。 • 提供针对短时功率损耗的运行保持保护。
6	逆变器	• 将直流转换成受控的 PWM 交流波形，从而为电机提供受控的可变输出。
7	输出到电机	• 供给电机的受控三相输出电源。

面积	组件	功能
8	控制电路	<ul style="list-style-type: none"> <li>为实现有效的操作和控制，输入电源、内部处理、输出和电机电流都会受到监测。</li> <li>系统还会监测并执行用户界面命令和外部命令。</li> <li>可以实现状态输出和控制。</li> </ul>

表 1.2 图 1.1 的图例

### 1.4.3 机箱规格和额定功率

有关变频器的机架规格和额定功率，请参考 章 9.9 机箱规格，额定功率和尺寸。

### 1.4.4 Safe Torque Off (STO)

VLT® Midi Drive FC 280 变频器支持 Safe Torque Off (STO)。请参阅 章 9.9 机箱规格，额定功率和尺寸 了解有关 STO 的安装、调试、维护和技术数据的详细信息。

## 1.5 批准和认证



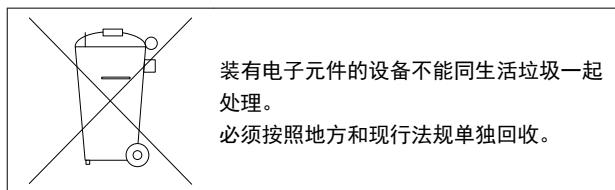
有关符合国际内陆水道运输危险货物相关的欧洲协议 (ADN) 的信息，请参考 VLT® Midi Drive FC 280 设计指南中的 ADN 合规安装。

### STO 的适用标准和合规性

在端子 37 和 38 上使用 STO 功能时，用户需符合所有安全规定，包括相关法律、法规和准则的要求。集成的 STO 功能符合下述标准：

- IEC/EN 61508: 2010 SIL 2
- IEC/EN 61800-5-2: 2007 SIL2
- IEC/EN 62061: SIL2 的 2012 SILCL
- EN ISO 13849-1: 2008 类别 3 PL d

## 1.6 处置



## 2 安全性

### 2.1 安全符号

本文档中使用了下述符号：



表明某种潜在危险情况，将可能导致死亡或严重伤害。



表明某种潜在危险情况，将可能导致轻度或中度伤害。这还用于防范不安全的行为。



表示重要信息，包括可能导致设备或财产损失的情况。

### 2.2 具备资质的人员

要实现变频器的无故障和安全运行，必须保证正确可靠的运输、存放、安装、操作和维护。仅允许具备资质的人员安装或操作本设备。

具备资质的人员是指经过培训且经授权按照相关法律和法规安装、调试和维护设备、系统和电路的人员。此外，该人员还必须熟悉本指南中所述的说明和安全措施。

### 2.3 安全事项



#### 高电压

变频器与交流主电源输入线路、直流电源相连或负载共享时带有高电压。如果执行安装、启动和维护工作的人员缺乏资质，将可能导致死亡或严重伤害。

- 仅限具备资质的人员执行安装、启动和维护工作。



#### 意外启动

当变频器连接到交流主电源、直流电源或负载共享时，电机随时可能启动。在编程、维护或维修过程中意外启动可能会导致死亡、严重人身伤害或财产损失。可利用外部开关、现场总线命令、从 LCP 提供输入参考值信号、通过 MCT 10 设置软件的远程操作或消除故障状态后启动电机。

要防止电机意外启动：

- 断开变频器与主电源的连接。
- 按 LCP 上的 [Off/Reset]（停止/复位）键，然后再设置参数。
- 将变频器连接到交流主电源、直流电源或负载共享时，变频器、电机和所有驱动设备必须已完全连接并组装完毕。



#### 放电时间

即使变频器未上电，变频器直流回路的电容器可能仍有电。即使警告指示灯熄灭，也可能存在高压。在切断电源后，如果在规定的时间结束之前就执行维护或修理作业，则可能导致死亡或严重伤害。

- 停止电机。
- 断开交流主电源、远程直流电源（包括备用电池）、UPS 以及与其它变频器的直流回路连接。
- 断开或锁定永磁电机。
- 请等待电容器完全放电。最短等待时间在表 2.1 中指定。
- 在执行任何维护或修理作业之前，使用适当的电压测量设备，以确保电容器已完全放电。

电压 [V]	功率范围 [kW (hp)]	最短等待时间 (分钟)
200 - 240	0.37 - 3.7 (0.5 - 5)	4
380 - 480	0.37 - 7.5 (0.5 - 10)	4
	11 - 22 (15 - 30)	15

表 2.1 放电时间



#### 漏电电流危险

漏电电流超过 3.5 mA。如果不将变频器正确接地，将可能导致死亡或严重伤害。

- 由经认证的电气安装商确保设备正确接地。

**警告****设备危险**

接触旋转主轴和电气设备可能导致死亡或严重伤害。

- 确保只有经过培训且具备资质的人员才能执行安装、启动和维护工作。
- 确保所有电气作业均符合国家和地方电气法规。
- 按照本指南中的过程执行。

**小心****内部故障危险**

未正确关闭变频器时，变频器中的内部故障可能会导致严重伤害。

- 接通电源前，确保所有安全盖板安装到位且牢靠固定。

## 3 机械安装

### 3.1 开包

#### 3.1.1 提供的物品

提供的物品可能因产品配置不同而异。

- 确保提供的物品和铭牌上的信息与订单确认表一致。
- 目视检查包装和变频器，查看有无因装运过程中的不当处理而导致的损坏。在承运商处登记任何损坏索赔要求。保持损坏部件以提供证明。



1	类型代码
2	订购号
3	额定功率
4	输入电压、频率和电流（低/高电压时）
5	输出电压、频率和电流（低/高电压时）
6	机箱类型和 IP 等级
7	处置
8	CE 标志
9	序列号
10	功能安全
11	额定环境温度
12	放电时间（警告）

图 3.1 产品铭牌（示例）

### 注意

请勿从变频器上拆下铭牌（保修无效）。

### 3.1.2 存放

确保满足存放要求。有关详细信息，请参考 章 9.4 环境条件。

### 3.2 安装环境

#### 注意

在具有空气传播的液体、颗粒或腐蚀性气体的环境中，确保设备的 IP/类型等级符合安装环境。未达到环境条件的要求会缩短变频器的使用寿命。确保符合有关空气湿度、温度和海拔的要求。

#### 振动

变频器可满足以下安装条件，即安装于厂房的墙壁或地面上，以及安装在固定到墙壁或地面的面板上。

有关详细的环境条件规范，请参阅 章 9.4 环境条件。

### 3.3 安装

#### 注意

安装不当可能导致过热和性能下降。

#### 冷却

- 确保在顶部和底部留出 100 mm 的空气冷却间隙。

#### 起吊

- 要确定安全的起吊方法，请查看设备重量，参见 章 9.9 机箱规格，额定功率和尺寸。
- 确保起吊设备适用于该任务。
- 如有必要，请安排具有适当额定规格的起重机、吊车或叉车来移动该设备
- 在起吊时，请使用设备上可能提供的吊环。

#### 安装

要适应 FC 280 的安装孔，请与当地 Danfoss 供应商联系以订购单独的背板。

#### 安装变频器：

1. 确保安装位置具有足以支撑设备重量的强度。变频器允许采用并排安装方式。
2. 请将设备放在尽可能靠近电机的位置。机电缆应尽可能短。
3. 为了提供冷却气流，必须将设备垂直安装到实心平面或选配的背板上。
4. 在采用壁挂方式时，请使用设备上可能提供的槽形安装孔。

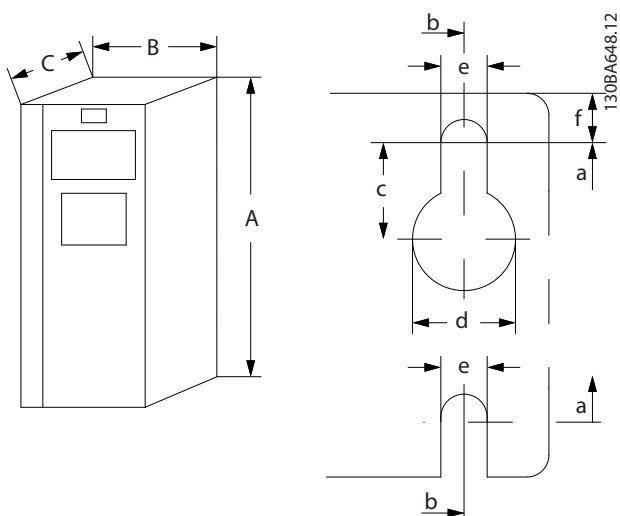


图 3.2 顶部和底部安装孔 (请参阅 章 9.9 机箱规格, 额定功率和尺寸)

### 3.3.1 并排安装

#### 并排安装

可在水平或垂直位置并排安装所有 FC 280 设备。这些设备无需额外的侧面通风。

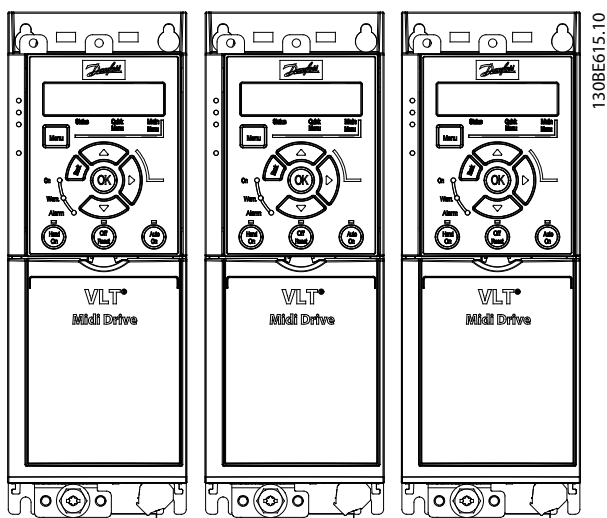


图 3.3 并排安装



#### 过热风险

如果使用的是 IP21 解决方案, 并排安装设备将导致过热或设备损坏。

- 如果使用的是 IP21 解决方案, 请避免并排安装设备。

### 3.3.2 总线去耦套件

总线去耦套件可确保下列型号控制盒电缆的机械固定和电气屏蔽:

- 带有 PROFIBUS 的控制盒。
- 带有 PROFINET 的控制盒。
- 带有 CANopen 的控制盒。
- 具有以太网的控制盒。

每个总线去耦套件包含 1 个水平去耦板和 1 个垂直去耦板。可选择安装垂直去耦板。垂直去耦板为 PROFINET 和以太网连接器及电缆提供了更好的机械支持。

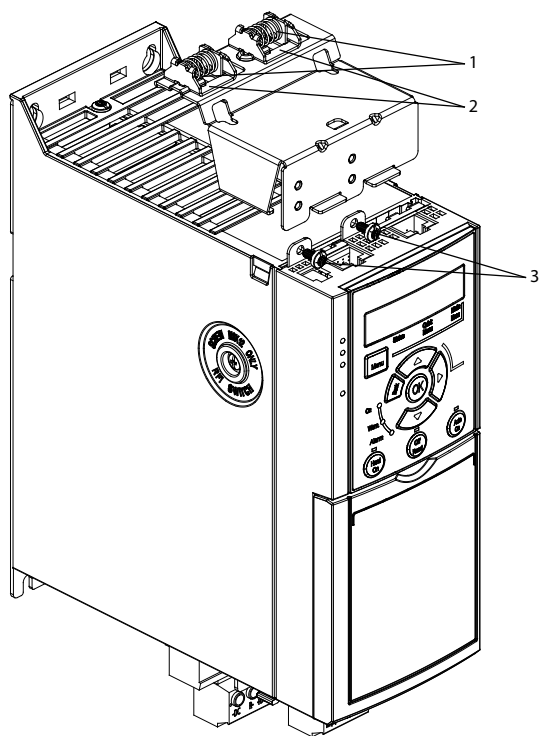
### 3.3.3 安装

安装总线去耦套件:

1. 将去耦板放到安装在变频器上的控制盒上, 使用 2 个螺钉固定去耦板, 如 图 3.4 所示。紧固力矩 0.7 - 1.0 Nm。
2. 可选: 安装垂直去耦板的顺序如下:
  - 2a 从水平板上拆下 2 个机械弹簧和 2 个金属夹。
  - 2b 将机械弹簧和金属架安装在垂直板上。
  - 2c 使用 2 个螺钉紧固垂直板, 如 图 3.5 所示。紧固力矩 0.7 - 1.0 Nm。

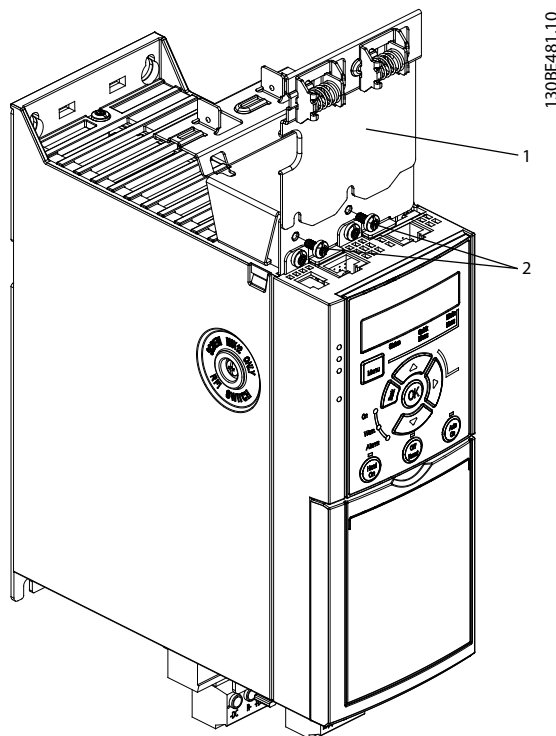
#### 注意

如果使用 IP21 顶盖, 请勿安装垂直去耦板, 因为其高度会影响 IP21 顶盖的正确安装。



1	机械弹簧
2	金属夹
3	螺钉

图 3.4 使用螺钉紧固水平去耦板



1	垂直去耦板
2	螺钉

图 3.5 使用螺钉紧固垂直去耦板

图 3.4 和 图 3.5 显示的都是 PROFINET 套筒。实际套筒根据在变频器上安装的控制盒的类型来定。

3. 将 PROFIBUS/PROFINET/CANopen/ 以太网电缆连接器推入控制盒插槽。
4.
  - 4a 将 PROFIBUS/CANopen 电缆放在弹簧金属夹之间进行机械固定，并在电缆屏蔽部分和线夹之间建立电气连接。
  - 4b 将 PROFIBUS/以太网电缆放在弹簧金属夹之间，以便在电缆和线夹之间建立机械固定。

## 4 电气安装

### 4.1 安全说明

请参阅 章 2 安全性 了解一般安全说明。

#### 警告

##### 感生电压

来自不同变频器的输出机电缆集中布线而产生的感生电压可能会对设备电容器进行充电，即使设备处于关闭并被加锁的状态，也会如此。如果未单独布置电机输出电缆或使用屏蔽电缆，则可能导致死亡或严重伤害。

- 单独布置输出机电机电缆。
- 使用屏蔽电缆。
- 同时锁定所有变频器。

#### 警告

##### 触电危险

变频器可能会在 PE 导体中产生直流电流，将可能导致死亡或严重伤害。

- 当使用残余电流保护装置 (RCD) 来防止触电时，仅允许在电源端使用 B 类 RCD。

若不遵守建议，RCD 可能无法提供所需的保护。

##### 过电流保护

- 对于具有多个电机的应用，需要在变频器和电机之间使用诸如短路保护或电机热保护等额外的保护设备。
- 需要使用输入熔断器来提供短路和过电流保护。如果出厂时没有附带熔断器，则须由安装商提供。请参阅 章 9.8 熔断器和断路器 中的熔断器最大额定值。

##### 线型和额定值

- 所有接线都必须符合国家和地方法规中关于横截面积和环境温度的要求。
- 建议的电源连接线：至少 75 °C 等级的铜线。

请参阅 章 9.5 电缆规格 了解建议使用的线缆规格和类型。

### 4.2 符合 EMC 规范的安装

要在安装时符合 EMC 规范，请按照以下各节中的说明操作：章 4.3 接地，章 4.4 接线示意图，章 4.6 电机连接和章 4.8 控制线路。

### 4.3 接地

#### 警告

##### 漏电电流危险

漏电电流超过 3.5 mA。如果不将变频器正确接地，将可能导致死亡或严重伤害。

- 由经认证的电气安装商确保设备正确接地。

##### 对于电气安全

- 按照相应标准和指令将变频器接地。
- 对输入电源、电机电源和控制接线使用专用接地线。
- 请勿以“菊花链”方式将一台变频器的地线连接至另一变频器的地线上（请参阅 图 4.1）。
- 地线连接应尽可能短
- 请遵守电机制造商的接线要求。
- 该电缆最小横截面积：10 mm<sup>2</sup> (7 AWG)（或 2 根单独端接的额定接地线）。

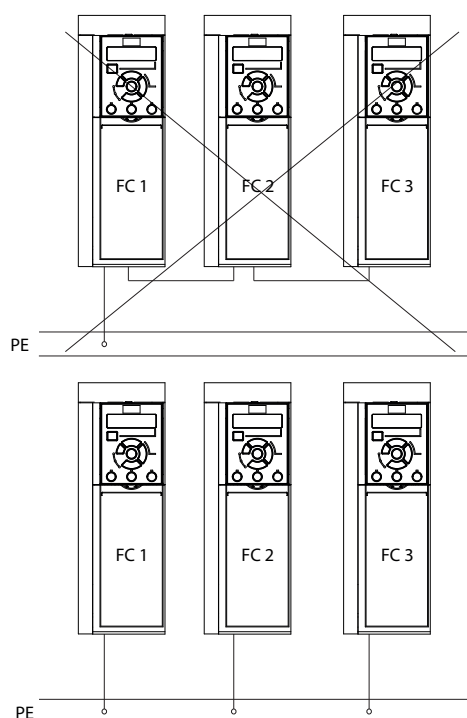


图 4.1 接地原理



**实现符合 EMC 规范的安装**

- 使用金属电缆密封管或设备上提供的线夹在电缆屏蔽层和变频器机箱之间建立电气接触（请参阅章 4.6 电机连接）。
- 使用高集束线减小电气干扰。
- 请勿使用辫子状线缆。

**注意****电位均衡**

如果变频器和控制系统之间的大地电位不同，可能会出现电气干扰。在系统组件之间安装等势电缆。建议的电缆横截面积：16 mm<sup>2</sup> (5 AWG)。

### 4.4 接线示意图

本节介绍如何连接变频器。

4

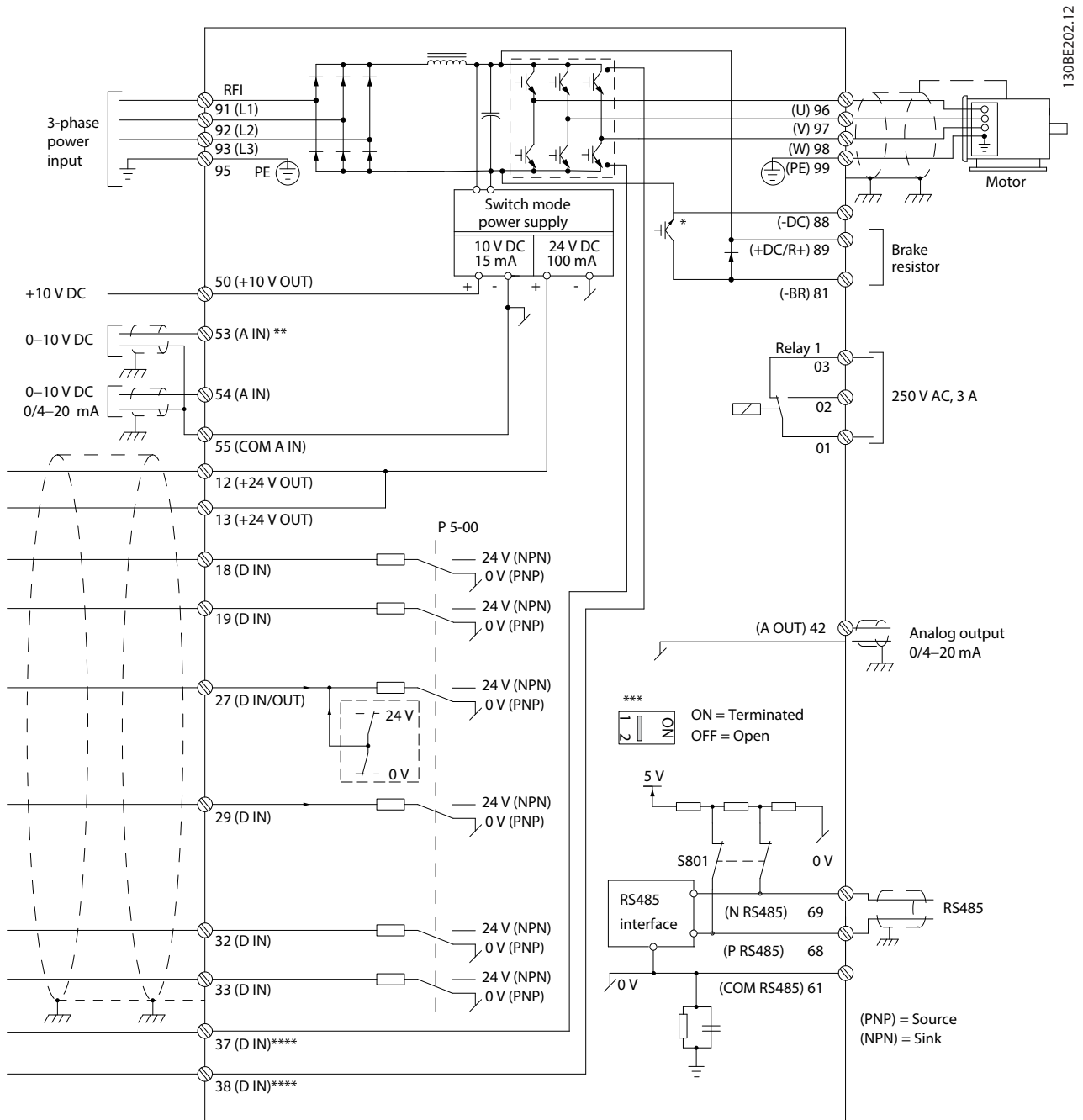


图 4.2 基本接线示意图

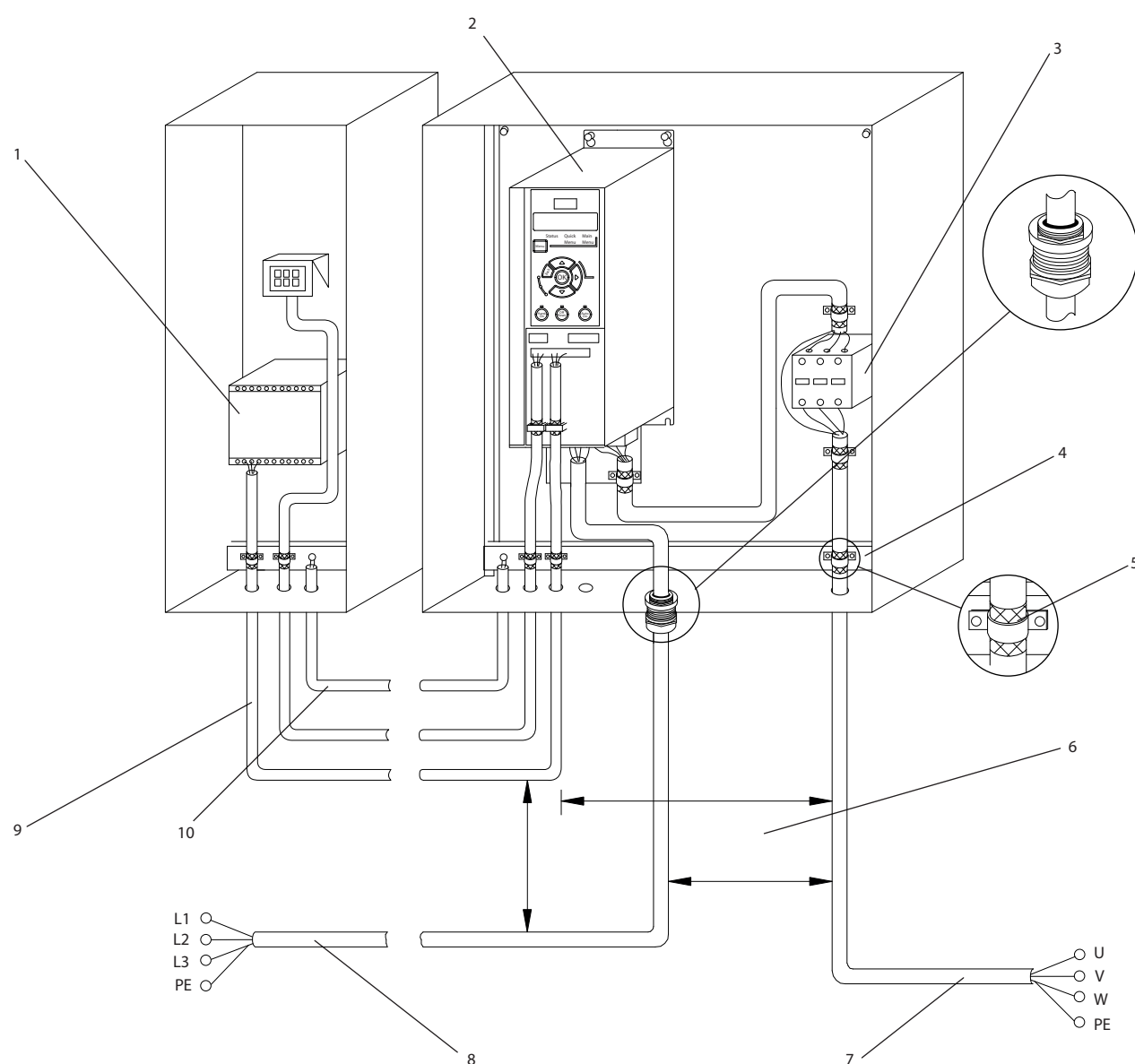
A=模拟, D=数字

\* 内置制动斩波器仅在 3 相设备上可用。

\*\* 端子 53 也可用作数字输入。

\*\*\* 开关 S801 (总线端子) 可用于端接 RS485 端口 (端子 68 和 69)。

\*\*\*\* 请参阅 章 6 Safe Torque Off (STO) 检查 STO 接线是否正确。



130BD391.11

4

1	PLC	6	控制电缆、电动机和主电源线路之间至少保持 200 毫米 (7.9 英寸) 距离。
2	变频器	7	电动机、3 相和 PE
3	输出接触器 (通常不建议使用)	8	主电源、单相、3 相和强化 PE
4	接地导轨 (PE)	9	控制线路
5	电缆绝缘层 (已剥开)	10	均衡电缆至少为 16 mm <sup>2</sup> (6 AWG)

图 4.3 典型电气连接

## 4.5 访问

- 用螺丝刀拆下盖板。请参阅 图 4.4。

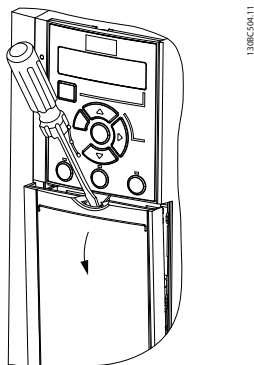


图 4.4 控制线路访问

## 4.6 电机连接



### 警告

#### 感生电压

如果将输出电机电缆一起布置，感生电压可能会对设备电容器进行充电，即使设备处于关闭并被加锁的状态，也会如此。如果未单独布置电机输出电缆或使用屏蔽电缆，则可能导致死亡或严重伤害。

- 单独布置输出电机电缆。
- 使用屏蔽电缆。
- 请遵守与电缆规格有关的地方和国家电气法规。有关最大电缆规格，请参阅 章 9.1 电气数据。
- 请遵守电机制造商的接线要求。
- 在 IP21 (NEMA1/12) 设备的底部提供了电机接线孔或接线面板。
- 请勿在变频器和电机之间连接启动或变极设备（如 Dahlander 电机或滑环式感应电机）。

### 步骤

- 剥开电缆外部的绝缘层部分。
- 将剥开的线缆放在电缆夹下进行机械固定，并在电缆屏蔽层与地面之间建立电气接触。
- 按照 章 4.3 接地中提供的接地说明将接地线连接到最近的接地端。请参阅 图 4.5。
- 将三相电机线路连接到端子 96 (U)、97 (V) 和 98 (W) 上，如 图 4.5 所示。
- 按照 章 9.7 连接紧固力矩 中提供的信息拧紧端子。

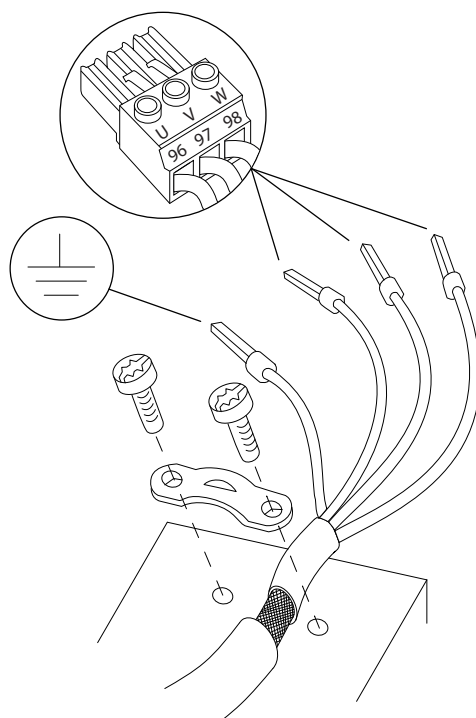


图 4.5 电机连接

单相和 3 相变频器的主电源、电动机以及接地分别如 图 4.6 和 图 4.7 所示。实际配置可能随设备类型和选配设备的不同而存在差异。

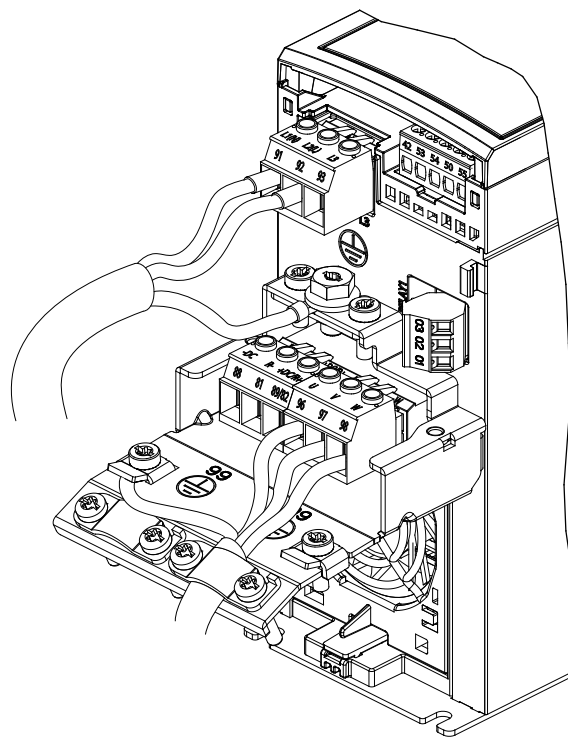


图 4.6 单相设备的主电源、电机和接地

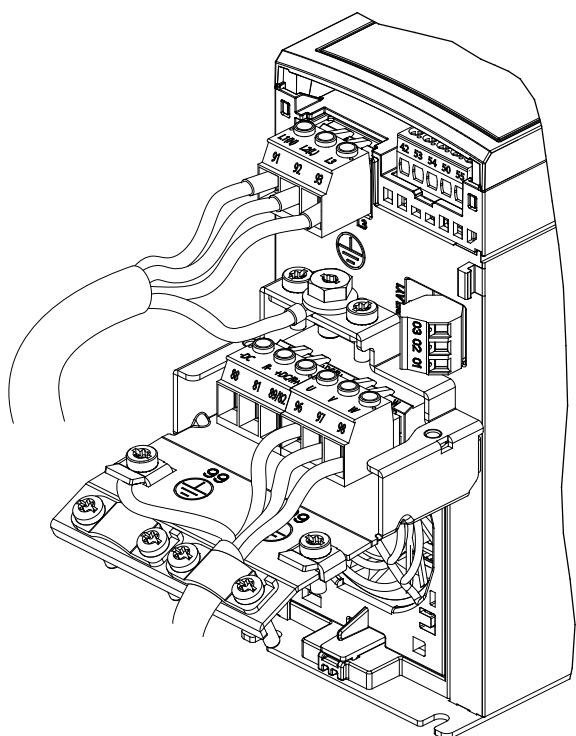


图 4.7 3 相设备的主电源、电机和接地

130BE231.11

### 4.7 交流主电源接线

- 根据变频器的输入电流来选择线缆规格。有关最大线缆规格，请参阅 章 9.1 电气数据。
- 请遵守与线缆规格有关的地方和国家电气法规。

#### 步骤

1. 将交流输入电源电缆连接到单相设备的端子 N 和 L (请参阅 图 4.6)，或连接到 3 相设备的端子 L1、L2 和 L3 (请参阅图 4.7)。
2. 根据设备的配置，将输入电源连接到主电源输入端子上，也可能连接到输入断路器上。
3. 按照 章 4.3 接地中提供的接地说明将电缆接地。
4. 当使用隔离主电源 (IT 主电源或浮动三角形连接电源) 或带有接地脚的 TT/TN-S 主电源 (接地三角形连接电源) 供电时，确保将 RFI 过滤器螺钉拆除，以避免损坏中间电路并根据 IEC 61800-3 的规定降低对地电容电流。

### 4.8 控制线路

#### 4.8.1 控制端子类型

图 4.8 显示了可拆卸的变频器连接器。在 表 4.1 和 表 4.2 中对端子功能及其默认设置进行了总结。

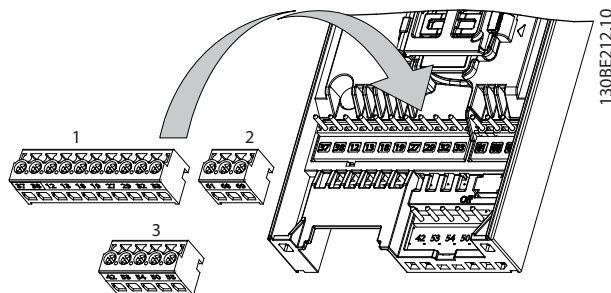


图 4.8 控制端子位置

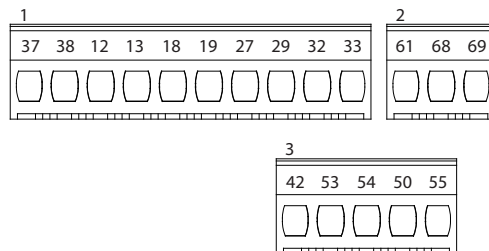


图 4.9 端子号

有关端子额定值信息，请参阅 章 9.6 控制输入/输出和控制数据。

端子	参数	默认设置	说明
<b>数字 I/O、脉冲 I/O、编码器</b>			
12, 13	-	+24 V 直流	24V 直流供电电压。所有 24 V 负载的最大输出电流为 100 mA。
18	参数 5-10 端子 18 数字输入	[8] 启动	数字输入。
19	参数 5-11 端子 19 数字输入	[10] 反向	
27	参数 5-12 端子 27 数字输入 参数 5-30 端子 27 数字输出	D1 [2] 惯性 停车反逻辑 D0 [0] 无 功能	可以选择用作数字输入、数字输出或脉冲输出。默认设置为数字输入。
29	参数 5-13 端子 29 数字输入	[14] 点动	数字输入。

130BE212.10

130BE214.10

端子	参数	默认设置	说明
32	参数 5-14 端子 32 数字输入	[0] 无功能	数字输入, 24 V 编码器。端子 33 可用作脉冲输入。
33	参数 5-15 端子 33 数字输入	[16] 预置参考值位 0	
37, 38	-	STO	功能安全输入。
<b>模拟输入/输出</b>			
42	参 数 6-91 Terminal 42 Analog Output	[0] 无功能	可编程模拟量输出。在最大阻抗为 500 Ω 的情况下, 模拟信号为 0-20 mA 或 4-20 mA, 也可配置为数字输出。
50	-	+10 V 直流	10 V 直流模拟供电电压。最大电流为 15 mA, 常用于电位计或热敏电阻。
53	6-1* 参数组	-	模拟输入。仅支持电压模式。也可用作数字输入。
54	6-2* 参数组	-	模拟输入。可选择电压或电流模式。
55	-	-	模拟输入的公共端子

表 4.1 端子说明 - 数字输入/输出、模拟输入/输出

端子	参数	默认设置	说明
<b>串行通讯</b>			
61	-	-	用于电缆屏蔽层的集成 RC 滤波器。仅应在遇到 EMC 问题时才将其连接到屏蔽层。
68 (+)	8-3* 参数组	-	RS485 接口。控制卡终端电阻开关
69 (-)	8-3* 参数组	-	
<b>继电器</b>			

端子	参数	默认设置	说明
01, 02, 03	5-40	[9] 报警	C 型继电器输出。这些继电器的具体位置因变频器的配置和尺寸而异。可用于交流或直流电压及电阻性或电感性负载。

表 4.2 端子说明 - 串行通信

#### 4.8.2 控制端子的接线

为了便于安装, 可将控制端子连接器从变频器上拔下来, 如图 4.8 所示。

有关 STO 接线的详细信息, 请参阅 章 6 *Safe Torque Off (STO)*。

#### 注意

保持控制线缆尽可能短并与高功率电缆相隔离以最大限度地减少干扰。

1. 拧松螺钉即可接触到端子。
2. 将带套筒的控制电缆插入插槽中。
3. 拧紧螺钉紧固端子。
4. 确保与触点具有良好接触, 并且不会松脱。控制线缆松脱可能造成设备故障或损害性能。

请参阅 章 9.5 *电缆规格* 了解控制端子电缆规格, 参阅 章 7 *应用示例* 了解典型的控制电缆连接。

#### 4.8.3 启用电机操作 (端子 27)

为了使变频器能够使用出厂默认的编程值工作, 必须在端子 12 (或 13) 和端子 27 之间安装跳线。

- 数字输入端子 27 旨在接收 24 V 直流外部互锁命令。
- 当未使用任何互锁装置时, 请在控制端子 12 (建议的端子) 或 13 和端子 27 之间连接一个跳线。跳线将在端子 27 上提供内部 24 V 信号。
- 仅适用于 GLCP: 当 LCP 底部的状态行显示 *自动远程惯性停车* 时, 即表明设备已做好运行准备, 只不过端子 27 上缺少输入信号。

#### 注意

##### 无法启动

除非对端子 27 进行重新设置, 否则, 端子 27 上无信号时, 变频器无法操作。

#### 4.8.4 机械制动控制

##### 在起降应用中，需要控制机电制动：

- 使用继电器输出或数字输出（端子 27）控制制动。
- 当变频器无法保持电机静止（例如因为负载过大）时，请将输出关闭（没有电压）。
- 对于带有机电制动的应用，请选择参数组 5-4\* 继电器中的 [32] 机械制动控制。
- 当电机电流超过 参数 2-20 抱闸释放电流 中的预设值时，将解除制动。
- 当输出频率低于 参数 2-22 激活制动速度 [Hz] 中设置的频率，并且仅当变频器执行了停止命令时，制动才会啮合。

如果变频器处于报警模式或过压状态，会立即关闭机械制动。

变频器不是安全设备。系统设计人员负责按照相关的国家起重法规集成安全设备。

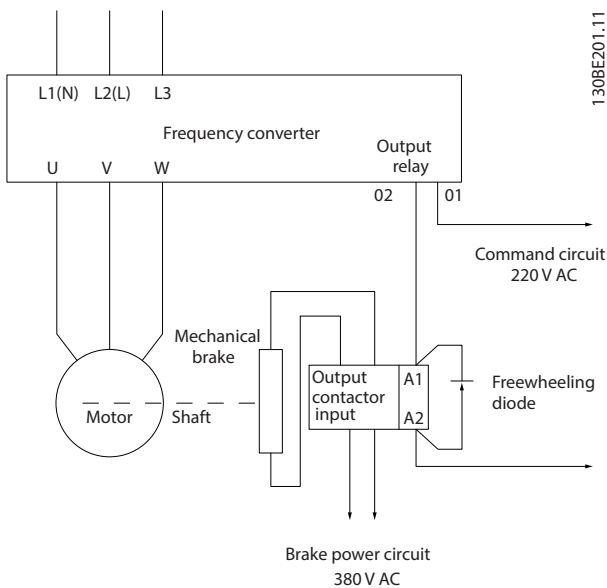


图 4.10 将机械制动连接到变频器

#### 4.8.5 RS485 串行通讯

连接 RS485 串行通讯线缆到端子 (+)68 和 (-)69。

- 建议使用屏蔽串行通讯电缆。
- 有关正确的接地，请参阅 章 4.3 接地。

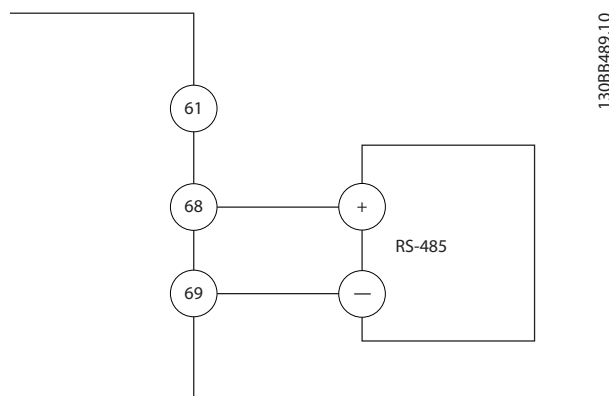


图 4.11 串行通讯接线图

对于基本的串行通讯设置，请选择下述内容：

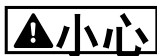
1. 参数 8-30 Protocol 中的协议类型。
  2. 参数 8-31 Address 中的变频器地址。
  3. 参数 8-32 Baud Rate 中的波特率。
- 变频器内置有两种通讯协议。请遵守电机制造商的接线要求。
    - Danfoss FC
    - Modbus RTU
  - 借助协议软件和 RS-485 连接可从远程设置各项功能，此外也可以在参数组 8-\*\* 通讯和选件中设置各项功能。
  - 选择特定通讯协议后，为了符合该协议的规范，各种默认的参数设置会发生变化，此外还会启用该协议所特有的额外参数。

## 4.9 安装检查清单

完成安装设备之前，请按表 4.3 中的详细说明检查整个系统。在那些已完成的项上打勾。

检查内容	说明	☑
辅助设备	<ul style="list-style-type: none"> <li>查看可能位于变频器的输入电源侧或电机输出侧的任何辅助设备、开关、断路器或输入熔断器/断路器。确保它们已就绪，可以全速运行。</li> <li>对于用来为变频器提供反馈的传感器，检查它们的功能和安装情况。</li> <li>拆下电机上的所有功率因数校正电容器。</li> <li>调整主电源侧的任何功率因数校正电容器，确保它们已减弱。</li> </ul>	
电缆布线	<ul style="list-style-type: none"> <li>确保电机线路和控制线路是分开的或屏蔽的，或者位于 3 根单独的金属线管中，以实现高频干扰隔离。</li> </ul>	
控制线路	<ul style="list-style-type: none"> <li>检查线缆是否断裂或损坏，连接是否松脱。</li> <li>检查控制线路是否与功率和电机线路隔开（为了抗噪）。</li> <li>如果需要，请检查信号的电压源。</li> </ul> <p>建议使用屏蔽电缆或双绞线。确保屏蔽层的正确端接。</p>	
冷却间隙	<ul style="list-style-type: none"> <li>确保顶部和底部留出足够间隙，以确保适当的冷却气流，请参阅 章 3.3 安装。</li> </ul>	
环境条件	<ul style="list-style-type: none"> <li>检查是否满足环境条件的要求</li> </ul>	
熔断器和断路器	<ul style="list-style-type: none"> <li>检查熔断器或断路器是否适宜。</li> <li>检查所有熔断器是否稳妥插入并且处于正常状态，检查所有断路器是否位于打开位置</li> </ul>	
接地	<ul style="list-style-type: none"> <li>检查地线连接是否良好、牢靠并且是否未发生氧化。</li> <li>请勿使用线管接地或将背板安装到金属表面。</li> </ul>	
输入和输出电源线 缆	<ul style="list-style-type: none"> <li>检查松脱的连接。</li> <li>检查电机和主电源线路是否用单独线管布置或是否采用单独屏蔽的电缆。</li> </ul>	
面板内部	<ul style="list-style-type: none"> <li>检查设备内部是否无尘、无金属碎屑、无潮气并且无锈蚀。</li> <li>检查设备是否安装在无漆金属表面上。</li> </ul>	
开关	<ul style="list-style-type: none"> <li>确保所有开关和断路器都设在正确的位置。</li> </ul>	
振动	<ul style="list-style-type: none"> <li>检查设备是否牢实安装，或者是否根据需要使用了防震座。</li> <li>检查是否有异常振动情况。</li> </ul>	

表 4.3 安装检查清单



内部出现故障时可能存在危险

未正确关闭变频器时，可能会导致人身伤害。

- 应用电源之前，确保所有安全盖板安装到位且牢靠固定。



## 5 调试

### 5.1 安全说明

请参阅 章 2 安全性 了解一般安全说明。



#### 高电压

变频器与交流主电源输入线路相连时带有高电压。如果执行安装、启动和维护工作的人员缺乏资质，将可能导致死亡或严重伤害。

- 安装、启动和维护工作只能由具备资质的人员来完成。

#### 接通电源前：

1. 正确合上盖板。
2. 检查所有电缆密封管是否已牢固拧紧。
3. 确保设备的输入电源已关闭且已加锁。请勿依靠变频器断路器来实现输入电源隔离。
4. 验证输入端子 L1 (91)、L2 (92) 和 L3 (93) 上以及相相和相地之间是否无电压。
5. 验证输出端子 96 (U)、97 (V) 和 98 (W) 上以及相相和相地之间是否无电压。
6. 测量 U-V (96-97)、V-W (97-98) 和 W-U (98-96) 上的  $\Omega$  欧姆值，确认电机的导通性。
7. 检查变频器及电机是否正确接地。
8. 检查变频器的端子接线是否松脱。
9. 确认供电电压是否与变频器和电机的电压相匹配。

### 5.2 接通电源

按以下步骤给变频器加电：

1. 确认输入电压的失衡度是否在 3% 以内。如果不是这样，请修正输入电压失衡情况后再继续。在电压修正后重复执行该程序。
2. 确保选件设备的线路符合系统的应用要求。
3. 确保所有操作人员设备都位于 OFF (关) 位置。面板门必须关闭，或者必须装上盖板。
4. 接通设备电源。请勿在此时启动变频器。对于配备断路器的设备，请将该开关旋至 ON (开) 位置，以便为变频器通电。

### 5.3 本地控制面板操作

变频器支持数字式本地控制面板 (LCP)、图形本地控制面板 (GLCP) 和盲盖。本章介绍 LCP 和 GLCP 的操作。

#### 注意

还可以通过 PC 的 RS485 通讯端口从 MCT 10 设置软件对变频器进行编程。该软件可以使用订购号 130B1000 进行订购，也可以从 Danfoss 网站下载：

[www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/softwaredownload](http://www.danfoss.com/BusinessAreas/DrivesSolutions/softwaredownload).

#### 5.3.1 本地控制面板 (LCP)

数字式本地控制面板 (LCP) 分为 4 个功能区。

- A. 数字显示。
- B. 菜单键。
- C. 导航键和指示灯 (LED)。
- D. 操作键和指示灯 (LED)。

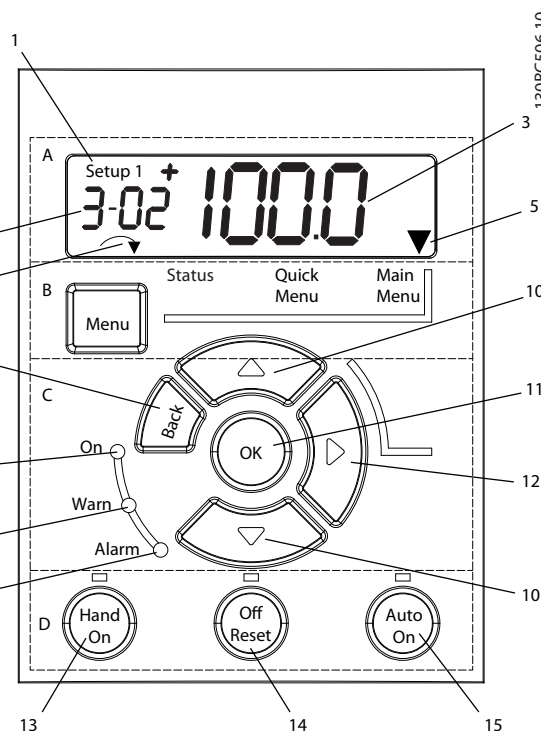


图 5.1 LCP 视图

**A. 数字显示。**

LCD 显示屏是背光型，可显示 1 行数字。所有数据显示在 LCP 上。

1	菜单编号显示有效菜单和编辑菜单。如果有有效菜单和编辑菜单是同一个菜单，则仅显示该菜单编号（出厂设置）。如果有有效菜单和编辑菜单不同，则两个编号都显示（例如菜单 12）。编号在闪烁的菜单为编辑菜单。
2	参数编号。
3	参数值。
4	屏幕左下侧显示了电动机方向。所有顺时针或逆时针的小箭头均用来表示方向。
5	三角形表示 LCP 是位于状态、快捷菜单还是主菜单下。

表 5.1 图 5.1 的图例，部分 A

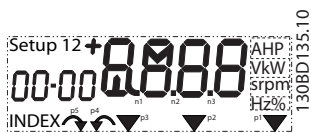


图 5.2 显示信息

**B. 菜单键**

按 [Menu]（菜单）键可在状态菜单、快捷菜单和主菜单之间切换。

**C. 导航键和指示灯 (LED)**

按键	功能
9 [Back]（后退）	返回导航结构的上一步或上一层。
1 箭头 [▲] [▼]	用于切换参数组、参数和参数值，还可增/减参数值。箭头也用于设置本地参考值。
1 [OK]（确定）	按下可访问参数组或启用某个选项。
1 [▶]	在参数值内从左到右横向移动，更改单个数字。
2	

表 5.2 图 5.1 的图例，导航键

指示	指示灯	功能
6 开启	绿色	当变频器获得主电源电压、直流总线端子或 24 V 外接电源的供电后，通电指示灯会亮起。
7 警告	黄色	当符合警告条件时，黄色的 WARN（警告）指示灯亮起，同时会在显示区中出现标识相关问题的文字。
8 报警	红色	故障状态会使红色报警指示灯闪烁，同时将显示报警文字。

表 5.3 图 5.1 的图例，指示灯 (LED)

**D. 操作键和指示灯 (LED)**

按键	功能
13 手动启动	用本地控制模式启动变频器。 • 通过控制输入或串行通讯发出的外部停止信号会忽略本地手动启动模式。
14 关闭/复位	在故障清除后，使电机停止，但不切断变频器的供电或手动复位变频器。
15 自动启动	将系统置于远程操作模式。 • 对控制端子或串行通讯给出的外部启动命令作出响应。

表 5.4 图 5.1 的图例，部分 D



**警告**

**电气危险**

即使在按下 [Off/Reset] 键后，变频器的端子上仍存在电压。操作 [Off/Reset] 键不能将变频器与主电源断开。触摸带电部件可能导致死亡或严重伤害。

- 切勿触碰任何带电部件。

**5.3.2 LCP 上的右键功能**

按 [▶] 可对显示屏上所显示的 4 个数字分别进行编辑。按一下 [▶]，光标移至第一个数字，第一个数字开始闪烁，如 图 5.3 所示。按 [▲] [▼] 可更改值。按 [▶] 不会更改数值，也不会移动小数位。

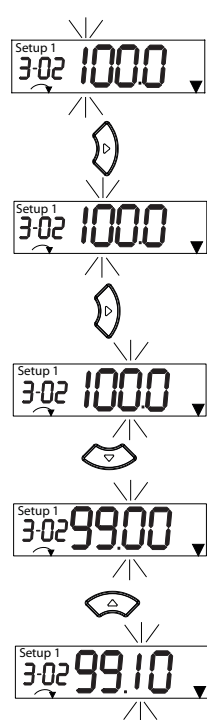


图 5.3 右键功能

[▶] 还可用来在参数组之间移动。在主菜单中时，按 [▶] 可移至下一个参数组的第一个参数（如从 参数 0-03 区域性设置 [0] 国际移至 参数 1-00 配置模式 [0] 开环）。



启动期间，LCP 将显示消息正在初始化。不再显示此消息时，说明变频器已准备就绪，可以开始使用。添加或移除选件可能会延长启动时间。

### 5.3.3 LCP 上的快捷菜单。

借助快捷菜单，可以轻松访问最常用的参数。

1. 要进入快捷菜单，请按 [MENU]（菜单）键，直到屏幕中的光标位于快捷菜单上。
2. 使用 [▲] [▼] 选择 QM1 或 QM2，然后按 [OK]（确定）。
3. 按 [▲] [▼] 可浏览快捷菜单中的参数。
4. 按 [OK]（确定）选择参数。
5. 按 [▲] [▼] 可更改参数设置的值。
6. 按 [OK]（确定）接受所做的更改。
7. 要退出，请按两下 [Back]（后退）（如果在 QM2 和 QM3 内，则按三下）进入状态菜，或按一下 [Menu]（菜单）进入主菜单。

130BC445.12

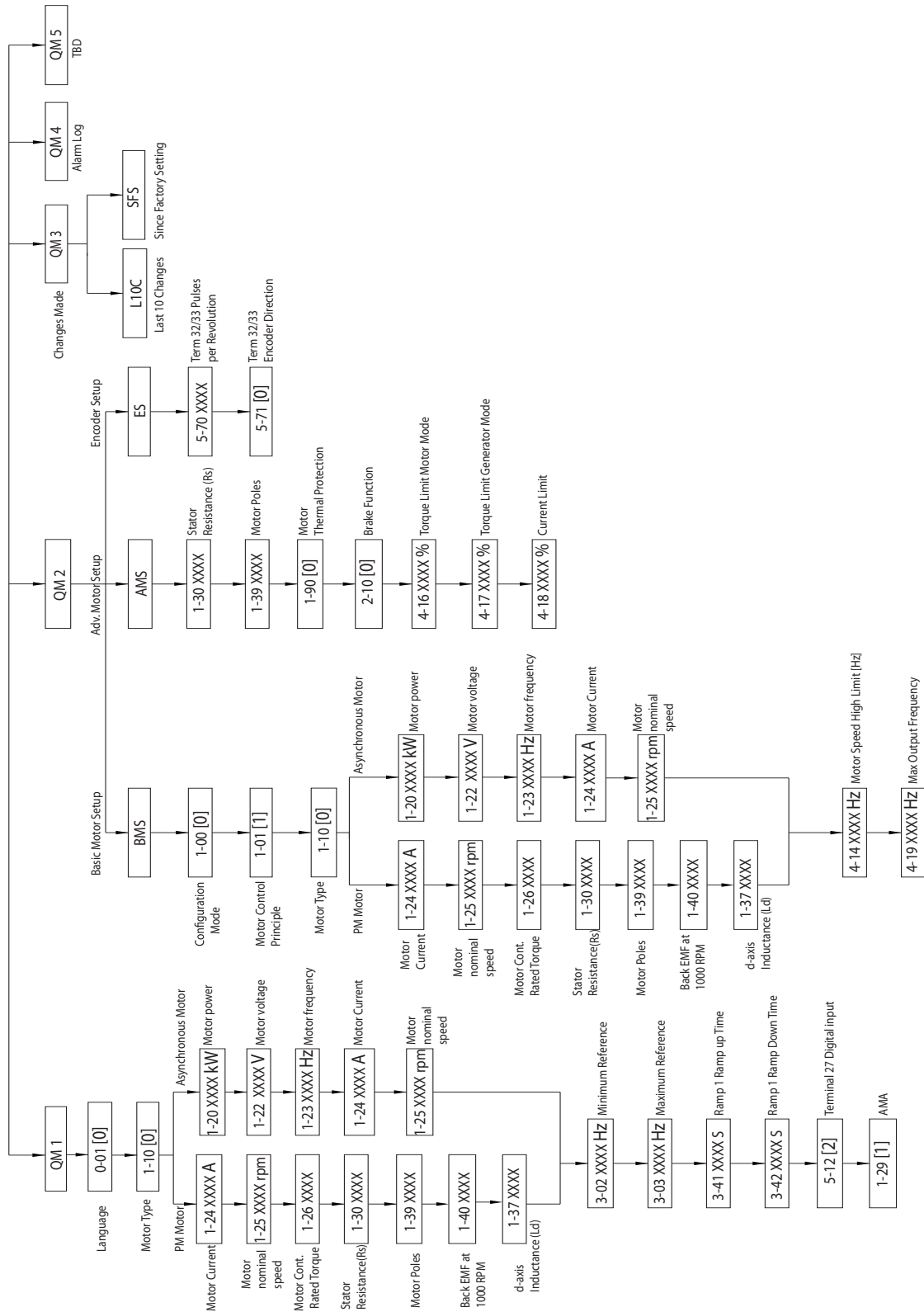


图 5.4 快捷菜单结构

## 5.3.4 LCP 的主菜单。

通过主菜单可访问所有参数。

1. 要进入主菜单，请按 [MENU]（菜单）键，直到屏幕光标位于主菜单上。
2. [▲] [▼]：浏览参数组。
3. 按 [OK]（确定）选择参数组。
4. [▲] [▼]：浏览特定参数组中的参数。
5. 按 [OK]（确定）选择参数。
6. [▶] 和 [▲] [▼]：设置/更改参数值。
7. 按 [OK]（确定）接受所设置的值。
8. 要退出，请按两下 [Back]（后退）（按三下可访问数组参数）进入主菜单，或按一下 [Menu]（菜单）进入状态菜单。

请参阅图 5.5、图 5.6 和图 5.7，了解更改连续参数、枚举参数和数组参数的原则。图中所示操作在表 5.5、表 5.6 和表 5.7 中介绍。

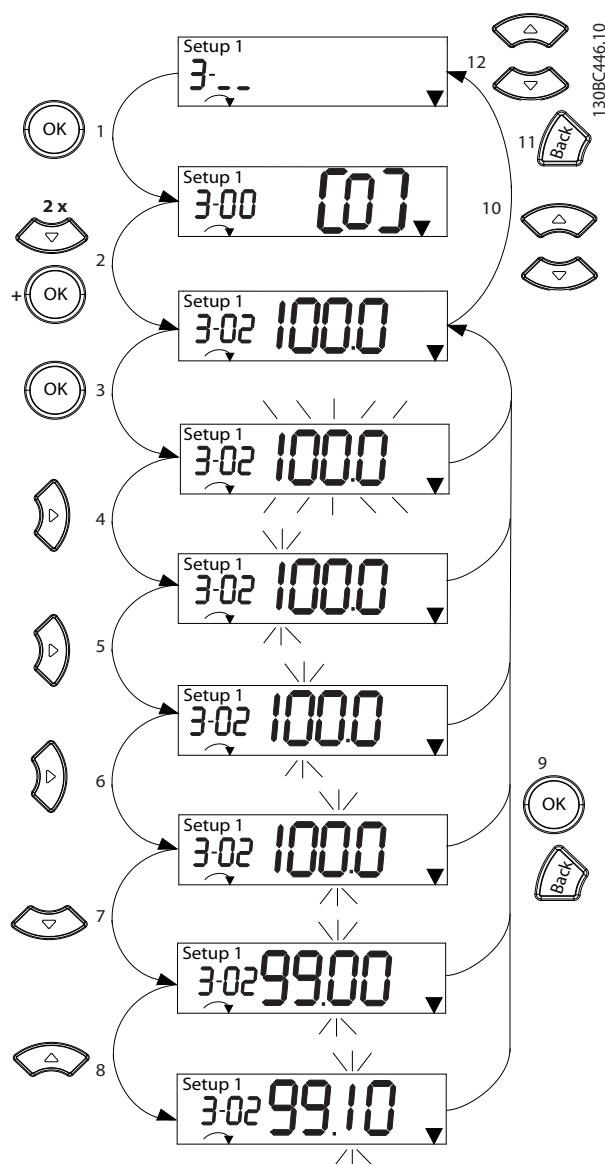


图 5.5 使用主菜单 — 连续参数

1	[OK]（确定）：显示参数组内的第一个参数。
2	反复按 [▼] 可下移至该的参数。
3	按 [OK]（确定）开始编辑。
4	[▶]：第一位数字闪烁（可以编辑）。
5	[▶]：第二位数字闪烁（可以编辑）。
6	[▶]：第三位数字闪烁（可以编辑）。
7	[▼]：减小参数值，小数点会自动更改。
8	[▲]：增大参数值。
9	[Back]（后退）：取消更改，返回到 2。 [OK]（确定）：接受更改，返回到 2。
10	[▲][▼]：选择参数组内的参数。
11	[Back]（后退）：删除参数值，并显示参数组。
12	[▲][▼]：选择组。

表 5.5 更改连续参数值

枚举参数的访问和编辑方式与其它参数类似，但由于 LCP 数字限制（4 个大数字），并且枚举值不得大于 99，参数值显示在括号内。当枚举值大于 99 时，LCP 只能显示括号的第一部分。

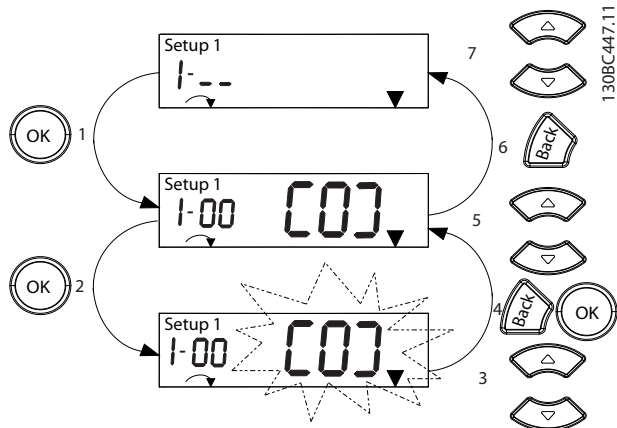


图 5.6 使用主菜单 — 枚举参数

1	[OK] (确定)：显示参数组内的第一个参数。
2	按 [OK] (确定) 开始编辑。
3	[▲][▼]：更改参数值（闪烁）。
4	按 [Back] (后退) 取消更改；按 [OK] (确定) 接受更改（返回第 2 个屏幕）。
5	[▲][▼]：选择参数组内的参数。
6	[Back] (后退)：删除参数值，并显示参数组。
7	[▲][▼]：选择组。

表 5.6 更改枚举参数值

数组参数说明如下：

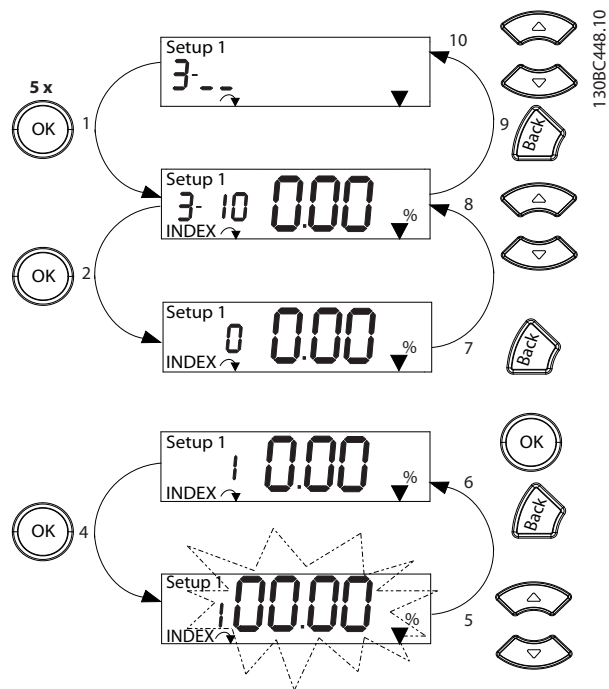


图 5.7 使用主菜单 — 数组参数

1	[OK] (确定)：显示参数编号和首次索引的值。
2	[OK] (确定)：可以选择索引。
3	[▲][▼]：选择索引。
4	[OK] (确定)：可以编辑值。
5	[▲][▼]：更改参数值（闪烁）。
6	[Back] (后退)：取消更改。 [OK] (确定)：接受更改。
7	[Back] (后退)：取消编辑索引，可以选择新参数。
8	[▲][▼]：选择参数组内的参数。
9	[Back] (后退)：删除参数索引值并显示参数组。
10	[▲][▼]：选择组。

表 5.7 更改数组参数值

### 5.3.5 GLCP 布局

GLCP 分为四个功能组（如图 5.8 所示）。

- A. 显示区
- B. 显示屏菜单键
- C. 导航键和指示灯（LED）
- D. 操作键和复位

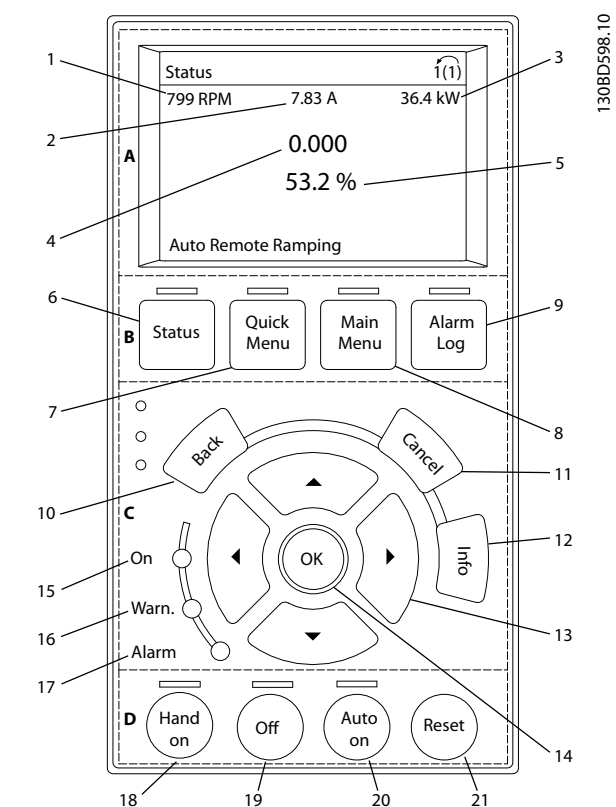


图 5.8 图形化本地控制面板 (GLCP)

**A. 显示区**

当变频器获得主电源电压、直流总线端子或 24 V 外接直流电源的供电后，显示区会被激活。

LCP 上显示的信息可以根据用户应用进行定制。在快捷菜单 Q3-13 显示设置 中选择选项。

显示	参数编号	默认设置
1	0-20	[1602] 参考值 [%]
2	0-21	[1614] 电机电流
3	0-22	[1610] 功率 [kW]
4	0-23	[1613] 频率
5	0-24	[1502] 千瓦时计数器

表 5.8 图 5.8 的图例，显示区

**B. 显示屏菜单键**

菜单键用于菜单访问、参数设置、切换正常操作期间的状态显示模式以及查看故障日志数据。

按键	功能
6 状态	显示运行信息。
7 快捷菜单	用于访问编程参数以了解初始设置说明和许多详细的应用说明。
8 主菜单	借此可访问所有设置参数。
9 报警记录	列表当前警告、最近 10 个报警和维护记录的清单。

表 5.9 图 5.8 的图例，显示屏菜单键

**C. 导航键和指示灯 (LED)**

导航键用于设置功能和移动屏幕光标。在本地操作模式下，还可以使用导航键来执行速度控制。三个变频器状态指示灯也位于这个区域。

按键	功能
10 后退	用于返回菜单结构的上一步或上一列表。
11 取消	取消最近的改动或命令 (只要显示模式尚未发生变化)。
12 信息	按此键可查看要显示的功能的定义。
13 导航键	使用四个导航键可以在菜单的各个项之间移动。
14 OK	按下可访问参数组或启用某个选项。

表 5.10 图 5.8 的图例，导航键

指示	指示灯	功能
15 开启	绿色	当变频器获得主电源电压、直流总线端子或 24 V 外接电源的供电后，通电指示灯会亮起。
16 警告	黄色	当符合警告条件时，黄色的 WARN (警告) 指示灯亮起，同时会在显示区中出现标识相关问题的文字。
17 报警	红色	故障状态会使红色报警指示灯闪烁，同时将显示报警文字。

表 5.11 图 5.8 的图例，指示灯 (LED)

**D. 操作键和复位**

操作键位于 LCP 的底部。

按键	功能
18 手动启动	用本地控制模式启动变频器。 • 通过控制输入或串行通讯发出的外部停止信号会忽略本地手动启动模式。
19 关闭	使电机停止，但不切断变频器的供电。
20 自动启动	将系统置于远程操作模式。 • 对控制端子或串行通讯给出的外部启动命令作出响应。
21 复位	在故障清除后用手动方式将变频器复位。

表 5.12 图 5.8 的图例，操作键和复位

**注意**

要调整显示屏的对比度，请按 [Status] (状态) 和 [▲]/[▼] 键。

### 5.3.6 参数设置

为了实现正确的应用编程，通常需要设置若干相关参数的功能。有关参数的详细信息，请参阅 章 10.2 参数菜单结构。

设置数据被存储在变频器内部。

- 要进行备份，将数据上载到 LCP 存储器中。
- 要将数据下载到另一个变频器，将 LCP 连接到该设备并下载存储的设置。
- 恢复出厂默认设置不会更改存储在 LCP 存储器中的数据。

### 5.3.7 使用 GLCP 更改参数设置

参数设置可从快捷菜单或主菜单进行访问和更改。通过快捷菜单只能访问有限数量的参数。

1. 按 LCP 上的 [Quick Menu] (快捷菜单) 或 [Main Menu] (主菜单)。
2. 按 [▲] [▼] 可浏览参数组，按 [OK] (确定) 可选择一个参数组。
3. 按 [▲] [▼] 可浏览参数，按 [OK] (确定) 可选择一个参数。
4. 按 [▲] [▼] 可更改参数设置的值。
5. 当十进制参数处于编辑状态时，按 [◀] [▶] 可切换数字。
6. 按 [OK] (确定) 接受所做的更改。
7. 按两下 [Back] (后退) 进入状态菜单，或按一下 [Main Menu] (主菜单) 进入主菜单。

#### 查看更改

快捷菜单 05 - 已完成的更改列出了所有更改默认设置的参数。

- 该列表仅显示在当前编辑菜单中更改的参数。
- 重置为默认值的参数不会列出。
- “Empty” 字样表示未更改任何参数。

### 5.3.8 从 LCP 上载数据或将数据下载到其中

1. 在上载或下载数据之前，请按 [Off] (停止) 键，以使电机停止。
2. 转到 [Main Menu] 参数 0-50 LCP Copy (主菜单) 然后按 [OK] (确定)。
3. 选择 [1] 所有参数到 LCP 可将数据上载到 LCP，或选择 [2] 从 LCP 传所有参数 可从 LCP 下载数据。
4. 按 [OK] (确定)。一个进度条将显示上载或下载进度。

5. 按 [Hand On] (手动启动) 或 [Auto On] (自动启动) 可返回正常运行状态。

### 5.3.9 使用 GLCP 恢复默认设置

#### 注意

恢复默认设置可能会丢失设置数据、电机数据、本地化数据和监测记录。要提供备份，将数据上载到 LCP 然后再初始化。

恢复变频器的默认参数设置是通过执行变频器初始化来实现的。初始化通过 参数 14-22 Operation Mode (推荐) 执行或手动执行。初始化不会复位 参数 1-06 顺时针方向的设置。

- 使用 参数 14-22 Operation Mode 执行初始化不会复位变频器设置，比如运行时间、串行通讯选择、故障日志、报警日志和其他监测功能。
- 手动初始化会清除所有电动机、编程、本地化和监测数据并恢复出厂设置。

建议的初始化过程，通过 参数 14-22 Operation Mode

1. 按两下 [Main Menu] (主菜单)，以访问参数。
2. 滚动到 参数 14-22 Operation Mode 然后按 [OK] (确定)。
3. 滚动到 [2] 初始化，然后按 [OK] (确定)。
4. 切断设备电源，并等显示器关闭。
5. 接通设备电源。

在启动期间将恢复默认参数设置。此时所花的时间可能略长于正常水平。

6. 系统将显示报警 80。
7. 按 [Reset] (复位) 可返回运行模式。

#### 手动初始化过程

1. 切断设备电源，并等显示器关闭。
2. 在给设备加电时，同时按住 [Status] (状态)、[Main Menu] (主菜单) 和 [OK] (确定) 约 5 秒或直到听到响声且风扇开始转动。

在启动期间将恢复出厂默认参数设置。此时所花的时间可能略长于正常水平。

手动初始化不会复位下述变频器信息：

- 参数 15-00 Operating hours
- 参数 15-03 Power Up's
- 参数 15-04 Over Temp's
- 参数 15-05 Over Volt's



## 5.4 基本设置

### 5.4.1 异步电机设置

输入以下电机数据。这些信息可在电机铭牌上找到。

1. 参数 1-20 Motor Power [kW].
2. 参数 1-22 Motor Voltage.
3. 参数 1-23 Motor Frequency.
4. 参数 1-24 Motor Current.
5. 参数 1-25 Motor Nominal Speed.

为在 VVC<sup>+</sup> 模式下保持最佳性能，需要更多电机数据来设置以下参数。这些数据可在电机数据表中找到（一般不位于电机铭牌上）。使用 参数 1-29 自动电动机调整 (AMA) [1] 启用完整 AMA 运行完整 AMA 或手动输入参数。

1. 参数 1-30 定子阻抗 (Rs).
2. 参数 1-31 转子阻抗 (Rr).
3. 参数 1-33 定子漏抗 (X1).
4. 参数 1-35 主电抗 (Xh).

#### 以 VVC<sup>+</sup> 模式下运行时针对应用的调整

VVC<sup>+</sup> 是最可靠的控制模式。大多数情况下，无需更多调整即可提供最佳性能。运行完整 AMA 以获取最佳性能。

### 5.4.2 在 VVC<sup>+</sup> 下的 PM 电机设置

#### 初始设置步骤

1. 将 参数 1-10 Motor Construction 设为以下选项可激活永磁电机工作模式：
  - [1] PM, 非突出 SPM
  - [2] PM, 突出 IPM, 非饱和
  - [3] PM, 突出 IPM, 饱和
2. 在 参数 1-00 配置模式 中选择 [0] 开环。

#### 注意

永磁电动机不支持编码器反馈。

#### 设置电机数据

在 参数 1-10 Motor Construction 中选择 PM 电机之后，与 PM 电机有关的参数组 1-2\*电机数据、1-3\*高级被激活。电机数据和 1-4\* 高级 电机数据 II 中与永磁电机相关的参数将有效。

相关信息可以在电动机铭牌上以及电动机数据表中找到。按照所列顺序设置以下参数。

1. 参数 1-24 Motor Current.
2. 参数 1-26 Motor Cont. Rated Torque.
3. 参数 1-25 Motor Nominal Speed.
4. 参数 1-39 Motor Poles.

5. 参数 1-30 Stator Resistance (Rs).  
输入线路与公用定子绕组之间的阻抗 (Rs)。如果仅有线与线之间的阻抗数据，请将该数据值除以 2，以获得线路与公共点（星点）之间的值。还可以用欧姆表测量此值。这样做时，电缆的阻值也将被考虑在内。将测得值除以 2，然后输入结果。

6. 参数 1-37 d-axis Inductance (Ld).  
输入 PM 电机线与公共点之间的 D 轴电感值。如果只有线与线之间的数据，请将线之间的值除以 2，以得到线路和公共点（星点）之间的值。还可以用电感计测量此值。这样做时，电缆的电感值也将被考虑在内。将测得值除以 2，然后输入结果。

7. 参数 1-40 Back EMF at 1000 RPM.  
输入永磁电动机在 1000 RPM 机械速度下的线与线之间的反电动势值 (RMS 值)。反电动势是在未连接变频器并且用外力使机轴旋转时 PM 电机所生成的电压。反电动势通常是电机运行在额定转速或在 1000 RPM 时测得的线电压。如果无法在 1000 RPM 的电机速度下获得此值，则可以用下述方式计算正确的值：例如，如果反电动势在 1800 RPM 下为 320 V，则可以用下述方式计算 1000 RPM 下的反电动势：  
反电动势 = (电压 / RPM) × 1000 = (320 / 1800) × 1000 = 178。  
为 参数 1-40 Back EMF at 1000 RPM 设置此值。

#### 测试电机工作情况

1. 以低速 (100 - 200 RPM) 启动电机。如果电机未旋转，请检查安装、一般编程和电机数据。

#### 启动零位校准

对于电机慢速旋转的应用（比如风机风扇的应用），建议选择此功能。参数 2-06 Parking Current 和 参数 2-07 Parking Time 可以调整。对于高惯量应用对象，请增大这些参数的出厂设置值。

以额定速度启动电机。如果应用运行状况不佳，请检查 VVC<sup>+</sup> PM 设置。表 5.13 列出了针对不同应用的建议。

应用	设置
低惯量应用 $I_{Load}/I_{Motor} < 5$	<ul style="list-style-type: none"> <li>• 使用因数 5 到 10 增加 参数 1-17 Voltage filter time const. 的值。</li> <li>• 减小 参数 1-14 Damping Gain 的值。</li> <li>• 减小 参数 1-66 Min. Current at Low Speed 的值 (&lt;100%)。</li> </ul>
中惯量应用 $5 > I_{Load}/I_{Motor} > 5$	保留通过计算得到的值。
高惯量应用 $I_{Load}/I_{Motor} > 50$	增加 参数 1-14 Damping Gain、参数 1-15 Low Speed Filter Time Const. 和 参数 1-16 High Speed Filter Time Const. 的值

应用	设置
低速高负载 <30% (额定转速)	增加 参数 1-17 Voltage filter time const. 的值。 增加 参数 1-66 Min. Current at Low Speed 的值 (>100% 的时间如果较长, 将可能使电动机发生过热)。

表 5.13 针对不同应用的建议

如果电机在某个速度下开始振荡, 请增大 参数 1-14 Damping Gain。以较小步长逐渐增大此值。

启动转矩可以在 参数 1-66 Min. Current at Low Speed 中调整。100% 额定转矩作为启动转矩。

### 5.4.3 电机自适应 (AMA)

#### 自动电机调整 (AMA)

强烈建议使用 AMA, 因为它可以测量电动机的电气特性, 以此在变频器与电动机之间, 在 VVC+ 模式下实现最佳兼容性。

- 变频器会建立一个用于调节电动机输出电流的数学模型, 从而提高电动机性能。
- 对于某些电机可能无法运行该测试的完整版本。在这种情况下, 请选择 参数 1-29 自动电动机调整 (AMA) 中的 [2] 启用精简 AMA。
- 如果出现警告或报警, 请参阅章 8.4 警告和报警列表。
- 为获得最佳结果, 应对冷电机执行该程序

#### 使用 LCP 运行 AMA

1. 按照默认参数设置, 运行 AMA 前应连接端子 12 和 27。
2. 进入主菜单。
3. 转到参数组 1-\*\* 负载和电动机。
4. 按 [OK] (确定)。
5. 使用铭牌上的数据, 在参数组 1-2\* 电动机数据内设置电动机参数。
6. 设置 参数 1-42 Motor Cable Length 中的电动机电缆长度。
7. 转至 参数 1-29 Automatic Motor Adaptation (AMA)。
8. 按 [OK] (确定)。
9. 选择 [1] 启用完整 AMA。
10. 按 [OK] (确定)。
11. 该测试将自动运行, 并会表明它何时完成。

根据功率规格的不同, AMA 的完成时间为 3 到 10 分钟。

## 注意

AMA 功能不会导致电动机运行, 也不会损坏电动机。

## 5.5 检查电机旋转情况

运行变频器之前, 请检查电机旋转情况。

1. 按 [Hand On] (手动启动)。
2. 按 [▲] 设置一个正的速度参考值。
3. 检查所显示的速度是否为正值。
4. 检查变频器与电机之间的接线是否正确。
5. 检查电机运行方向是否与 参数 1-06 顺时针方向 中的设置相符。
  - 当 参数 1-06 顺时针方向 设为 [0] 正常 (默认情况下为顺时针) 时:
    - a. 验证电机是否顺时针旋转。
    - b. 验证 LCP 上的方向箭头是否为顺时针方向。
  - 当 参数 1-06 顺时针方向 设为 [1] 反向 (逆时针) 时:
    - a. 验证电机是否逆时针旋转。
    - b. 验证 LCP 上的方向箭头是否为逆时针方向。

## 5.6 检查编码器旋转情况

仅在使用编码器反馈时, 才需要检查编码器的旋转情况。

1. 在 参数 1-00 配置模式 中选择 [0] 开环。
2. 选择在 参数 7-00 速度 PID 反馈源中的 [1] 24 V 编码器。
3. 按 [Hand On] (手动启动)。
4. 按 [▲] 设置正的速度参考值 (当参数 1-06 顺时针方向 设为 [0] 正常 时)。
5. 在 参数 16-57 Feedback [RPM] 中检查反馈是否为正值。

## 注意

### 负反馈

如果反馈为负值, 则说明编码器连接错误。使用 参数 5-71 29/33 码盘方向 调换方向, 或调换编码器电缆。

## 5.7 本地控制测试

1. 按 [Hand On] (手动启动) 键, 可以向变频器发出本地启动命令。
2. 按 [▲] 可将变频器加速到全速。将光标移至小数点左侧, 可以更快地更改输入。
3. 注意任何加速问题。
4. 按 [Off] (停止)。注意任何减速问题。

如果出现加速或减速问题, 请参阅 [章 8.5 故障诊断](#)。有关在跳闸后使变频器复位的信息, 请参阅 [章 8.2 警告和报警类型](#)。

## 5.8 系统启动

本节介绍了要完成的用户接线和应用编程程序。当用户完成应用设置后, 建议执行下述程序。

1. 按 [Auto On] (自动启动)。
2. 施加一个外部运行命令。
3. 在整个速度范围内调整速度参考值。
4. 终止外部运行命令。
5. 检查电机的声音和振动级别以确保系统正常工作。

如果发生警告或报警, 请参阅 [章 8.2 警告和报警类型](#) 以了解有关在跳闸后使变频器复位的信息。

## 5.9 STO 调试

请参阅 [章 6 Safe Torque Off \(STO\)](#) 了解有关 STO 的正确安装和调试的信息。

## 6 Safe Torque Off (STO)

Safe Torque Off (STO) 功能是安全控制系统的一个组件。STO 会使得该装置无法生成电机旋转所需的电能，从而确保了在紧急情况下的安全性。

STO 功能按照以下要求进行设计和验收：

- IEC/EN 61508: 2010 SIL 2
- IEC/EN 61800-5-2: 2007 SIL2
- IEC/EN 62061: SIL2 的 2012 SILCL
- EN ISO 13849-1: 2008 类别 3 PL d

在安全控制系统中适当选择和应用组件以达到所需的运行安全级别。在使用 STO 功能之前，应先在装置上对其进行全面的风险分析，以确定 STO 功能和安全级别是否适当且足够。

变频器中的 STO 功能由端子 37 和端子 38 进行控制。当 STO 功能被激活时，IGBT 门驱动电路的高侧和低侧的电源会被切断。图 6.1 会显示 STO 架构，表 6.1 显示基于端子 37 和端子 38 是否被接通的 STO 状态。

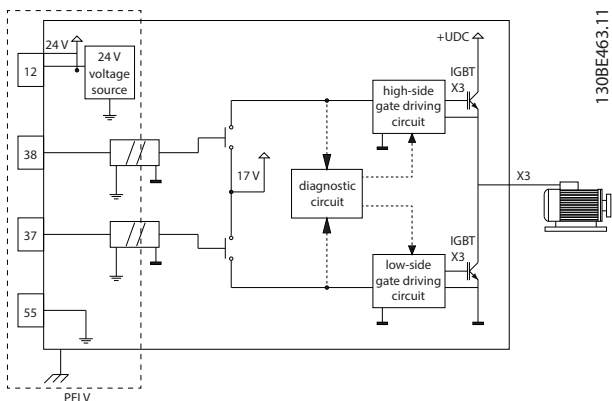


图 6.1 STO 架构

端子 37	端子 38	转矩	警告或报警
接通 1)	接通	是 2)	无警告或报警。
断开 3)	断开	否	警告/报警 68: 安全停车。
断开	接通	否	报警 188: STO 功能故障。
接通	断开	否	报警 188: STO 功能故障。

表 6.1 STO 状态

- 1) 电压范围为 24 V ±5 V，将端子 55 作为参考端子。
- 2) 只有当变频器在运行时才会存在转矩。
- 3) 在开路中或电压处于 0 V ±1.5 V 范围内时，将端子 55 作为参考端子。

### 测试脉冲滤波

当安全设备在 STO 控制线路上生成测试脉冲时，脉冲信号保持在低级别 (≤1.8 V) 不超过 5 ms，则信号被忽略，如图 6.2 所示。

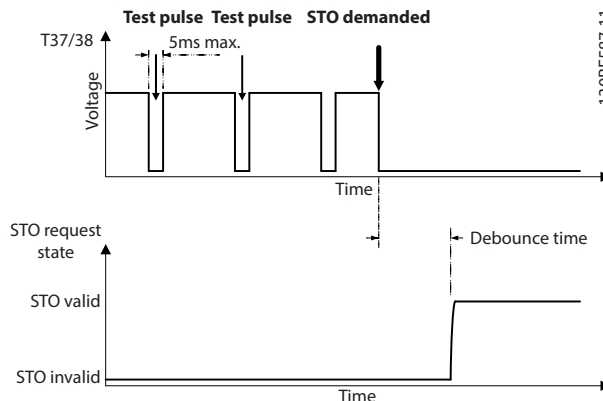


图 6.2 测试脉冲滤波

### 异步输入偏差

2 个端子上的输入信号并非始终同步。如果 2 个信号之间的偏差时间超过 12 ms，则发生 STO 故障报警（报警 188 STO 功能故障）。

### 有效信号

要激活 STO 功能，2 个信号必须都处于低级别至少 80 ms。要终止 STO 功能，2 个信号必须都处于高级别至少 20 ms。请参阅章 9.6 控制输入/输出和控制数据了解 STO 端子的电压水平和输入电流。

## 6.1 STO 的安全事项

### 具备资质的人员

仅允许具备资质的人员安装或操作本设备。

具备资质的人员是指经过培训且经授权按照相关法律和法规安装、调试和维护设备、系统和电路的人员。此外，该人员还必须熟悉本档中所述的说明和安全措施。



完成 STO 功能的安装后，请按照章 6.3.3 STO 启用测试中的说明执行启用测试。若要符合安全标准，则在最初安装和每次做出改动后，系统都必须通过启用测试。



### 电击危险

STO 功能不会切断变频器或辅助电路的主电源电压，因此无法提供电气安全。如果不切断设备的主电源供电，并等待规定的时间，将可能导致死亡或严重伤害。

- 对变频器的带电部件或电动机执行作业之前，务必切断主电源供电，并等待在章 2.3.1 放电时间中规定的时间。

**注意**

设计机器应用时，应考虑采用定时和距离来实现惯性停车 (STO)。有关停止类别的详细信息，请参考 EN 60204-1。

### 6.2 安装 Safe Torque Off 功能

对于电机连接、交流主电源连接和控制接线，请按照章 4 电气安装中的安全安装说明操作。

按以下步骤启用集成的 STO 功能：

1. 取下控制端子 12 (24 V)、37 和 38 之间的跳线。仅断开该跳线还不足以避免短路。请参阅图 6.3 中的跳线。

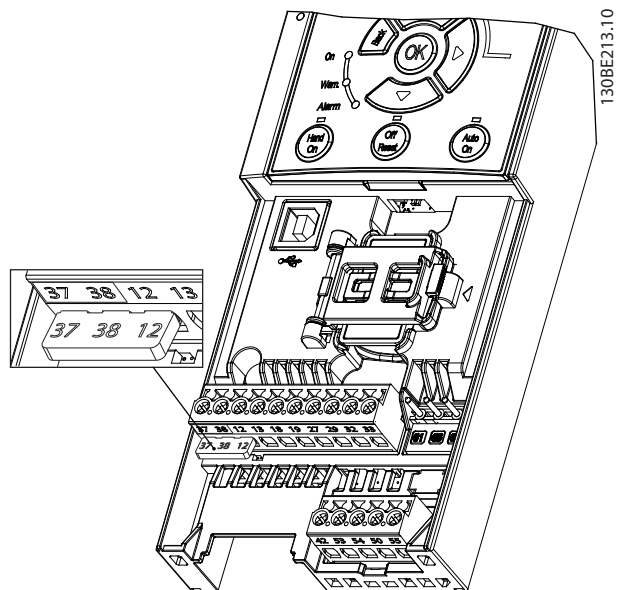
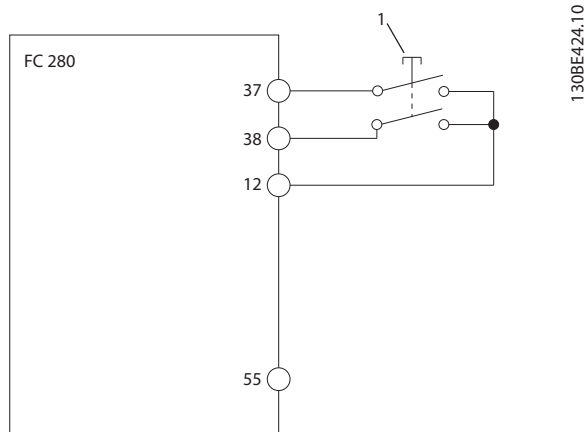


图 6.3 端子 12 (24 V)、37 和 38 之间的跳线

2. 将双通道安全设备（例如安全 PLC、光幕、安全继电器或紧急停止按钮）连接至端子 37 和 38 以形成安全应用。设备必须符合基于危险评估要求的安全性级别。图 6.4 显示了当变频器和安全设备处在同一个机柜时 STO 应用的接线示意图。图 6.5 显示了使用外部电源时 STO 应用的接线示意图。

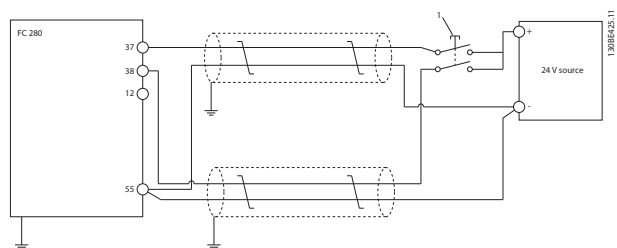
**注意**

STO 信号必须由 PELV 提供。



1 安全设备

图 6.4 STO 在 1 个机柜中的接线、变频器供电



1 安全设备

图 6.5 STO 接线、外部电源

3. 按照章 4 电气安装中的说明完成接线，然后：
  - 消除短路的风险。
  - 如果电缆长于 20 米，确保 STO 电缆有屏蔽。
  - 将安全设备直接连接至端子 37 和 38。

### 6.3 STO 调试

#### 6.3.1 Safe Torque Off 的激活

要激活 STO 功能，需要断开变频器的端子 37 和 38 上的电压。

当 STO 被激活时，变频器会发出报警 68、安全停车或警告 68、安全停车、跳闸并使电动机惯性停车至停止。在急停情况下，可以使用 STO 功能来停止变频器。在正常工作模式下，当无需 STO 时，请采用变频器的常规停止功能。

**注意**

如果 STO 被激活的同时变频器发出警告 8 或报警 8 (直流欠压)，变频器会跳过报警 68、安全停车，但是 STO 运行不受影响。

## 6.3.2 取消激活安全关闭转矩

按照 表 6.2 中的说明操作以取消激活 STO 功能，并根据 STO 功能的重启模式恢复正常运行。

**警告**

存在伤亡危险

再次向端子 37 或 38 提供 24 V 直流电源以终止 SIL2 STO 状态，可能会启动电机。电机意外启动可能会造成人身伤害或死亡。

- 再次向端子 37 和 38 提供 24 V 直流电源之前，确保采取所有安全措施。

重启模式	取消激活 STO 和恢复正常运行的步骤	重启模式配置
手动重启	<ol style="list-style-type: none"> <li>重新向端子 37 和 38 提供 24 V 直流电源。</li> <li>发出一个复位信号（通过现场总线、数字 I/O 或 LCP 上的 [Reset]/[Off Reset]（[复位]/[停止复位]）键）。</li> </ol>	默认设置。 参数 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP= [1] 安全停车报警
自动重启	重新向端子 37 和 38 提供 24 V 直流电源。	参数 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP= [3] 安全停车警告。

表 6.2 STO 取消激活

## 6.3.3 STO 启用测试

完成安装后，请首先对使用 STO 功能的系统执行启用测试，然后再正式使用。

每当修改了涉及 STO 的系统或应用后，都需要执行这样的测试。

**注意**

初次安装以及随后每次对系统进行更改后，都必须对 STO 功能执行成功的启用测试。

执行启用测试：

- 如果 STO 被设为手动重启模式，按照 章 6.3.4 手动重启模式中的 STO 应用测试 中的说明操作。
- 如果 STO 被设为自动重启模式，按照 章 6.3.5 自动重启模式中的 STO 应用测试 中的说明操作。

## 6.3.4 手动重启模式中的 STO 应用测试。

对于 参数 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP 被设为默认值 [1] 安全停车报警 的应用，执行下列启用测试。

- 将 参数 5-40 Function Relay 设为 [190] 安全功能有效。
- 在变频器驱动电机的同时（即主电源未断开的情况下），使用安全设备断开端子 37 和 38 的 24 V 直流电源。
- 验证：
  - 电机惯性停车。电机停止可能需要很长时间。
  - 激活客户继电器（如果连接）。
  - 如果安装了 LCP 的话，LCP 上会显示报警 68、安全停车。如果安装了 LCP 的话，参数 15-30 故障错误代码中会记录报警 68、安全停车。
- 再次向端子 37 和 38 提供 24 V 直流电源。
- 确保电机保持惯性停车状态，并且用户继电器（如果连接）保持激活状态。
- 发出复位信号（通过现场总线、数字 I/O 或 LCP 上的 [Reset]/[Off Reset]（[复位]/[停止复位]）键）。
- 确保电机以原先速度范围工作和运行。

当通过所有上述步骤后，即说明成功完成启用测试。

## 6.3.5 自动重启模式中的 STO 应用测试

对于 参数 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP 被设为 [3] 安全停车警告 的应用，执行下列启用测试：

- 在变频器驱动电机的同时（即主电源未断开的情况下），使用安全设备断开端子 37 和 38 的 24 V 直流电源。
- 验证：
  - 电机惯性停车。注意，电机停止可能需要很长时间。
  - 激活客户继电器（如果连接）。
  - 如果安装 LCP，警告 68、安全停车 W68 会在 LCP 上显示。
  - 如果安装了 LCP 的话，参数 15-30 故障错误代码 中会记录警告 68、安全停车 W68。
- 再次向端子 37 和 38 提供 24 V 直流电源。
- 确保电机以原先速度范围工作和运行。

当通过所有上述步骤后，即说明成功完成启用测试。

**注意**

请参阅 章 6.1 STO 的安全事项 中关于重启行为的警告。

## 6.4 STO 的维护和保养

- 用户负责采取安全性措施。
- 变频器参数可采用密码保护。

功能测试由两部分组成：

- 基础功能测试。
- 诊断功能测试。

如果所有测试步骤都成功完成，则表明功能测试顺利完成。

### 基础功能测试

如果 STO 功能使用未满 1 年，则执行基础功能测试以检测存在的任何故障或 STO 发生的故障。

1. 确保将 参数 5-19 Terminal 37/38 SAFE STOP 设置为 \*[1] 安全停车报警。
2. 断开端子 37 和 38 的 24 V 直流电源。
3. 检查 LCP 是否显示报警 报警 68、安全停车。
4. 检验变频器是否发生跳闸。
5. 检验电机是否惯性停车并完全停车。
6. 发出一个复位信号（通过现场总线、数字 I/O 或 LCP）并检验电机没有启动。
7. 重新连接端子 37 和 38 的 24 V 直流电源。
8. 检验电机是否无法自动启动和重启并且只能在发出一个复位信号（通过现场总线、数字 I/O 或 LCP 上的 [Reset]/[Off Reset]（[复位]/[停止复位]）键）。

### 诊断功能测试

1. 检验当端子 37 和 38 连接 24 V 电源时未发生报警 68、安全停车和报警 68、安全停车。
2. 断开端子 37 的 24 V 电源，如果安装了 LCP，检查 LCP 是否显示报警 188、STO 功能故障。如果未安装 LCP，检查 参数 15-30 故障错误代码 中是否记录报警 188、STO 安全故障。
3. 向端子 37 再次提供 24 V 电源，检验是否成功重置报警。
4. 断开端子 38 的 24 V 电源，如果安装了 LCP，检查 LCP 是否显示报警 188、STO 功能故障。如果未安装 LCP，检查 参数 15-30 故障错误代码 中是否记录报警 188、STO 安全故障。
5. 向端子 38 再次提供 24 V 电源，检验是否成功重置报警。

## 6.5 STO 技术数据

故障模式、影响和诊断分析 (FMEDA) 基于以下前提条件执行:

- FC 280 占 SIL2 安全环总故障预算的 10%。
- 故障率根据 Siemens SN29500 数据库进行计算。
- 故障率是稳定的; 不含磨损机制。
- 对于每个通道, 安全相关组件应考虑硬件故障承受力为 0 的 A 类。
- 工业环境的压力水平是平均值, 组件的工作温度高达 85 °C。
- 安全故障 (例如安全状态中的输出) 需要在 8 小时内维修。
- 无转矩输出是安全状态。

6

安全标准	机器安全性	ISO 13849-1, IEC 62061
	功能安全性	IEC 61508
安全功能	Safe Torque Off	IEC 61800-5-2
安全性能	<b>ISO 13849-1</b>	
	类别	Cat. 3
	诊断覆盖范围 (DC)	60% (低)
	平均无危险故障时间 (MTTFd)	2400 年 (高)
	性能水平	PL d
	<b>IEC 61508/IEC 61800-5-2/IEC 62061</b>	
	安全保持水平	SIL2
	单位小时的危险故障几率 (PFH) (高需求模式)	7.54E-9 (1/h)
	存在需求时的危险故障几率 (PFD <sub>avg</sub> for PTI = 20 年) (低需求模式)	6.05E-4
	安全故障率 (SFF)	> 84%
	硬件故障承受力 (HFT)	1 (类型 A、1oo2D)
	验证测试间隔时间 <sup>2)</sup>	20 年
	常见原因故障 (CCF)	$\beta = 5\%$ ; $\beta_D = 5\%$
	诊断测试间隔时间 (DTI)	160 ms
系统性功能	SC 2	
反应时间 <sup>1)</sup>	输入到输出响应时间	机箱规格 K1 - K3: 最长 50 ms 机箱规格 K4 和 K5: 最长 30 ms

**表 6.3 STO 技术数据**

1) 反应时间指的是从触发 STO 的输入信号状态直到电机上的转矩关闭的时间量。

2) 有关验证测试的方式, 请参阅章 6.4 STO 的维护和保养。



## 7 应用示例

本节的示例旨在提供与常见应用有关的简单参考。

- 除非另有说明，否则参数设置都采用相关区域（在 参数 0-03 Regional Settings 中选择）的默认值。
- 与端子及其设置相关的参数显示在插图的旁侧
- 在需要对模拟端子 53 或 54 进行开关设置时还显示。

### 注意

当没有使用 STO 功能时，为了使变频器能够使用出厂默认的设置值工作，可能需要在端子 12、37 和 38 之间安装跳线。

### 7.1.1 AMA

		参数	
FC		功能	设置
+24 V	12	参数 1-29 自动电动机调整 (AMA)	[1] 启用完整 AMA
+24 V	13		
D IN	18		
D IN	19		
D IN	27		
D IN	29		
D IN	32		
D IN	33		
+10 V	50	参数 5-12 端子 27 数字输入	*[2] 惯性停车反逻辑
A IN	53		
A IN	54	*=默认值	
COM	55	说明/备注：根据电机规格设置参数组 1-2* 电机数据。	
A OUT	42	<b>注意</b> 如果未连接端子 12 和 27，则将 参数 5-12 端子 27 数字输入设为 [0] 无功能。	

表 7.1 在连接端子 27 的情况下执行 AMA

### 7.1.2 速度

		参数	
FC		功能	设置
+24 V	12	参数 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0.07 V*
+24 V	13		
D IN	18	参数 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*
D IN	19		
D IN	27		
D IN	29	参数 6-14 Terminal 53 Low Ref. / Feedb. Value	0
D IN	32		
D IN	33	参数 6-15 Terminal 53 High Ref. / Feedb. Value	50
+10 V	50		
A IN	53		
A IN	54	参数 6-19 Terminal 53 mode	[1] 电压
COM	55		
A OUT	42	*=默认值	
说明/备注：			

表 7.2 模拟速度参考值（电压）

		参数																															
		功能	设置																														
<table border="1"> <tr><th colspan="2">FC</th></tr> <tr><td>+24 V</td><td>12</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>13</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>18</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>19</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>27</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>29</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>32</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>33</td></tr> <tr><td colspan="2"> </td></tr> <tr><td>+10 V</td><td>50</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>53</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>54</td></tr> <tr><td>COM</td><td>55</td></tr> <tr><td>A OUT</td><td>42</td></tr> </table>	FC		+24 V	12	+24 V	13	D IN	18	D IN	19	D IN	27	D IN	29	D IN	32	D IN	33			+10 V	50	A IN	53	A IN	54	COM	55	A OUT	42	130BE205.11 	参 数 6-12 Terminal 53 Low Current	4 mA*
	FC																																
	+24 V	12																															
	+24 V	13																															
	D IN	18																															
	D IN	19																															
	D IN	27																															
	D IN	29																															
	D IN	32																															
	D IN	33																															
+10 V	50																																
A IN	53																																
A IN	54																																
COM	55																																
A OUT	42																																
参 数 6-13 Terminal 53 High Current	20 mA*																																
参 数 6-14 Terminal 53 Low Ref. / Feedb. Value	0																																
参 数 6-15 Terminal 53 High Ref. / Feedb. Value	50																																
参 数 6-19 Terminal 53 mode	[0] 电流																																
*=-默认值																																	
说明/备注:																																	

表 7.3 模拟量速度参考值（电流）

		参数																															
		功能	设置																														
<table border="1"> <tr><th colspan="2">FC</th></tr> <tr><td>+24 V</td><td>12</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>13</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>18</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>19</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>27</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>29</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>32</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>33</td></tr> <tr><td colspan="2"> </td></tr> <tr><td>+10 V</td><td>50</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>53</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>54</td></tr> <tr><td>COM</td><td>55</td></tr> <tr><td>A OUT</td><td>42</td></tr> </table>	FC		+24 V	12	+24 V	13	D IN	18	D IN	19	D IN	27	D IN	29	D IN	32	D IN	33			+10 V	50	A IN	53	A IN	54	COM	55	A OUT	42	130BE208.11 	参 数 6-10 Terminal 53 Low Voltage	0.07 V*
	FC																																
	+24 V	12																															
	+24 V	13																															
	D IN	18																															
	D IN	19																															
	D IN	27																															
	D IN	29																															
	D IN	32																															
	D IN	33																															
+10 V	50																																
A IN	53																																
A IN	54																																
COM	55																																
A OUT	42																																
参 数 6-11 Terminal 53 High Voltage	10 V*																																
参 数 6-14 Terminal 53 Low Ref. / Feedb. Value	0																																
参 数 6-15 Terminal 53 High Ref. / Feedb. Value	50																																
参 数 6-19 Terminal 53 mode	[1] 电压																																
*=-默认值																																	
说明/备注:																																	

表 7.4 速度参考值（使用手动电位计）

		参数																															
		功能	设置																														
<table border="1"> <tr><th colspan="2">FC</th></tr> <tr><td>+24 V</td><td>12</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>13</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>18</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>19</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>27</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>29</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>32</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>33</td></tr> <tr><td colspan="2"> </td></tr> <tr><td>+10 V</td><td>50</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>53</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>54</td></tr> <tr><td>COM</td><td>55</td></tr> <tr><td>A OUT</td><td>42</td></tr> </table>	FC		+24 V	12	+24 V	13	D IN	18	D IN	19	D IN	27	D IN	29	D IN	32	D IN	33			+10 V	50	A IN	53	A IN	54	COM	55	A OUT	42	130BE209.11 	参 数 5-10 Terminal 18 Digital Input	*[8] 启动
	FC																																
	+24 V	12																															
	+24 V	13																															
	D IN	18																															
	D IN	19																															
	D IN	27																															
	D IN	29																															
D IN	32																																
D IN	33																																
+10 V	50																																
A IN	53																																
A IN	54																																
COM	55																																
A OUT	42																																
参 数 5-12 Terminal 27 Digital Input	[19] 锁定 参考值																																
参数 5-13 端子 29 数字输入	[21] 加速																																
参数 5-14 端子 32 数字输入	[22] 减速																																
*=-默认值																																	
说明/备注:																																	

表 7.5 加速/减速

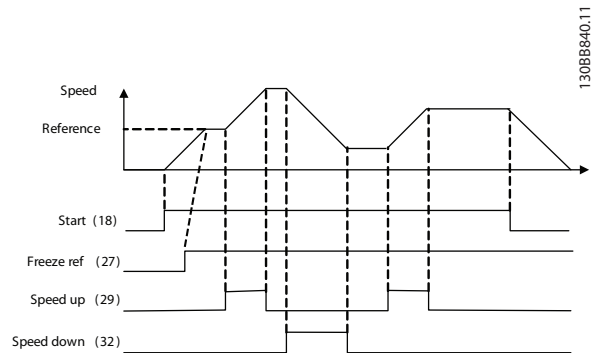


图 7.1 加速/减速

### 7.1.3 启动/停止

		参数	
		功能	设置
		参 数 5-10 Terminal 18 Digital Input	[8] 启动
		参数 5-11 端子 19 数字输入	*[10] 反 向
		参 数 5-12 Terminal 27 Digital Input	[0] 无功 能
		参数 5-14 端子 32 数字输入	[16] 预置 参考值位 0
		参数 5-15 端子 33 数字输入	[17] 预置 参考值位 1
		参数 3-10 预置参 考值 预置参考值 0 预置参考值 1 预置参考值 2 预置参考值 3	25% 50% 75% 100%
		* = 默认值	
		说明/备注:	

表 7.6 带反向功能和 4 个预设速度的启动/停止

### 7.1.4 外部报警复位

		参数	
		功能	设置
		参 数 5-11 Terminal 19 Digital Input	[1] 复位
		*=默认值	
		说明/备注:	

表 7.7 外部报警复位

### 7.1.5 电机热敏电阻



为了符合 PELV 绝缘要求，必须在热敏电阻上使用加强绝缘或双重绝缘。

		参数	
		功能	设置
		参数 1-90 Motor Thermal Protection	[2] 热敏电 阻跳闸
		参 数 1-93 Thermis tor Source	[1] 模拟输 入 53
		参 数 6-19 Termina l 53 mode	[1] 电压
		* = 默认值	
		说明/备注: 如果仅需要发出警告，则将参 数 1-90 Motor Thermal Protection 设为 [1] 热敏电 阻警告。	

表 7.8 电机热敏电阻

7.1.6 SLC

		参数																																							
		功能	设置																																						
<table border="1"> <tr><td>FC</td><td></td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>12○</td></tr> <tr><td>+24 V</td><td>13○</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>18○</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>19○</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>27○</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>29○</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>32○</td></tr> <tr><td>D IN</td><td>33○</td></tr> <tr><td colspan="2"> </td></tr> <tr><td>+10 V</td><td>50○</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>53○</td></tr> <tr><td>A IN</td><td>54○</td></tr> <tr><td>COM</td><td>55○</td></tr> <tr><td>A OUT</td><td>42○</td></tr> <tr><td colspan="2"> </td></tr> <tr><td>RI</td><td>01○</td></tr> <tr><td></td><td>02○</td></tr> <tr><td></td><td>03○</td></tr> </table>	FC		+24 V	12○	+24 V	13○	D IN	18○	D IN	19○	D IN	27○	D IN	29○	D IN	32○	D IN	33○			+10 V	50○	A IN	53○	A IN	54○	COM	55○	A OUT	42○			RI	01○		02○		03○	130BE211.11	参数 4-30 电动机反馈损耗功能	[1] 警告
	FC																																								
	+24 V	12○																																							
	+24 V	13○																																							
	D IN	18○																																							
	D IN	19○																																							
	D IN	27○																																							
	D IN	29○																																							
	D IN	32○																																							
	D IN	33○																																							
	+10 V	50○																																							
	A IN	53○																																							
	A IN	54○																																							
COM	55○																																								
A OUT	42○																																								
RI	01○																																								
	02○																																								
	03○																																								
参数 4-31 电动机反馈速度错误	50																																								
参数 4-32 电动机反馈损耗超时	5 s																																								
参数 7-00 速度 PID 反馈源	[1] 24V 编码器																																								
参数 5-70 Term 32/33 Pulses Per Revolution	1024*																																								
参数 13-00 SL Controller Mode	[1] 亮																																								
参数 13-01 启动事件	[19] 警告																																								
参数 13-02 停止事件	[44] 复位键																																								
参数 13-10 比较器操作数	[21] 警告编号																																								
参数 13-11 比较器运算符	*[1] ≈																																								
参数 13-12 Comparator Value	61																																								
参数 13-51 条件控制器事件	[22] 比较器 0																																								
参数 13-52 条件控制器动作	[32] 数字输出 A 置为低																																								
参数 5-40 继电器功能	[80] SL 数字输出 A																																								
* = 默认值		<b>说明/备注:</b> 如果反馈监视器中的极限被超过, 则将会发出警告 61、反馈监视。SLC 监视器警告 61、反馈监视。如果警告 61、反馈监视变为真, 则继电器 1 将跳闸。 外部设备可以指示是否需要维护。如果反馈错误在 5 秒钟内再次低于相关极限, 则变频器会继续工作, 而警告也将消失。但继电器 1 仍将跳闸, 直到按了 [Off/Reset] (关闭/复位)。																																							

表 7.9 使用 SLC 设置继电器

7

## 8 维护、诊断和故障排除

### 8.1 维护和保养

在正常工作条件和负载情况下，变频器在设计的使用寿命内无需维护。为了防止故障、危险和损害，请根据工作条件对变频器执行定期检查。对于磨损或损坏的部件，应用原厂备件或标准件更换。有关服务和支持，请与当地 Danfoss 供应商联系。

#### **警告**

##### 意外启动

当变频器连接到交流主电源、直流电源或负载共享时，电机随时可能启动。在编程、维护或维修过程中意外启动可能会导致死亡、严重人身伤害或财产损失。可利用外部开关、现场总线命令、从 LCP 提供输入参考值信号、通过 MCT 10 设置软件的远程操作或消除故障状态后启动电机。

要防止电机意外启动：

- 断开变频器与主电源的连接。
- 按 LCP 上的 [Off/Reset]（停止/复位）键，然后再设置参数。
- 将变频器连接到交流主电源、直流电源或负载共享时，变频器、电机和所有驱动设备必须已完全连接并组装完毕。

### 8.2 警告和报警类型

警告/报警类型	说明
警告	警告表示出现了导致报警的异常运行条件。当异常状况消失后，将停止警告。
报警	报警表示出现需要立即干预的故障。故障始终触发跳闸或跳闸锁定。请在报警后复位变频器。 可通过 4 种方式之一复位变频器： <ul style="list-style-type: none"> <li>• 按 [Reset]/[Off/Reset]（[复位]/[停止复位]）。</li> <li>• 数字复位输入命令。</li> <li>• 串行通讯复位输入命令。</li> <li>• 自动复位。</li> </ul>

#### 跳闸

当变频器跳闸时，变频器会为了防止自身及其他设备受到损害而暂停运行。出现跳闸时，电机将惯性停车至停止。变频器逻辑会继续运行并监测变频器的状态。清除故障状态后，变频器即准备好复位。

#### 跳闸锁定

当变频器跳闸解锁时，变频器会为了防止自身及其他设备受到损害而暂停运行。当出现跳闸锁定时，电机将惯性停车至停止。变频器逻辑会继续运行并监测变频器的状态。仅当发生可能损坏变频器或其他设备的严重故障时，变频器才会启动跳闸锁定操作。清除故障后，在复位变频器之前，必须关闭然后重新打开输入电源。

### 8.3 警告和报警显示

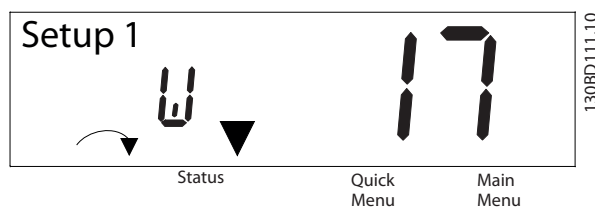


图 8.1 警告显示

报警或跳闸锁定型报警会在屏幕上连同报警编号一起显示。

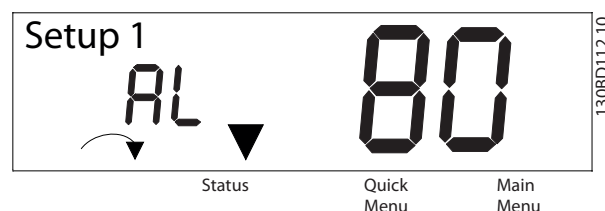


图 8.2 报警/跳闸锁定报警

除了变频器显示屏上的文字和报警代码外，还有 3 个状态指示灯。警告指示灯在警告过程中为黄色。报警指示灯为红色并在报警过程中闪烁。

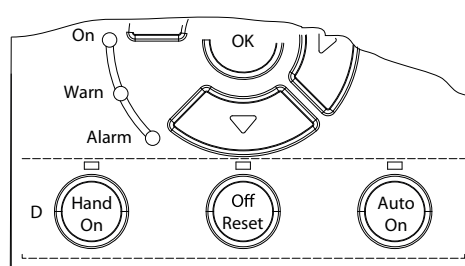


图 8.3 状态指示灯

## 8.4 警告和报警列表

表 8.1 中的 (X) 标记表示出现了警告或报警。

No.	说明	警告	报警	跳闸锁定	原因
2	断线故障	X	X	-	端子 53 或 54 上的信号低于 参数 6-10 端子 53 低电压、参数 6-20 端子 54 低电压和 参数 6-22 端子 54 低电流中所设置值的 50%。
3	无电动机	X	-	-	变频器的输出端子上没有连接电机。
4	主电源缺相 1)	X	X	X	供电侧缺相，或电压严重失衡。检查供电电压。
7	直流过压 1)	X	X	-	直流回路电压超过极限。
8	直流回路欠压 1)	X	X	-	直流回路电压低于电压警告下限。
9	逆变器过载	X	X	-	超过 100% 的负载持续了太长时间。
10	电机 ETR 温度高	X	X	-	超过 100% 的负载持续了太长的时间，从而使电动机变得过热。
11	电动机热敏温度过高	X	X	-	热敏电阻或热敏电阻连接断开，或电机过热。
12	转矩极限	X	X	-	转矩超过参数 4-16 电动时转矩极限 或 参数 4-17 发电时转矩极限 中的设置值。
13	过流	X	X	X	超过逆变器的峰值电流极限。如果在上电过程中出现该报警，请检查是否将电源电缆错误连接到了电机端子上。
14	接地故障	X	X	X	输出相向大地放电。
16	短路	-	X	X	电机或电机端子发生短路。
17	控制字超时	X	X	-	没有信息传送到变频器。
25	制动电阻器短路	-	X	X	制动电阻器短路，从而使制动功能断开。
26	制动器过载	X	X	-	最近 120 秒钟传输给制动电阻器的功率超过了极限。可行的更正措施：降低制动能量（降低速度或延长加减速时间）。
27	制动 IGBT/制动斩波器已短路	-	X	X	制动晶体管短路，从而使制动功能断开。
28	制动检查	-	X	-	没有连接制动电阻器，或者它不能工作。
30	U 相缺相	-	X	X	电动机 U 相缺失。请检查该相。
31	V 相缺相	-	X	X	电动机 V 相缺失。请检查该相。
32	W 相缺相	-	X	X	电动机 W 相缺失。请检查该相。
34	总线故障	X	X	-	出现 Profibus 通讯问题。
35	选件故障	-	X	-	现场总线检测到内部错误。
36	主电源故障	X	X	-	只有当变频器的电源电压低于 参数 14-11 Mains Voltage at Mains Fault 中设置的值且 参数 14-10 主电源故障 未被设为 [0] 无功能 报警才有效。
38	内部故障	-	X	X	请与当地 Danfoss 供应商联系。
40	T27 过载	X	-	-	检查与端子 27 相连的负载，或拆除短路连接。
41	T29 过载	-	-	-	检查与端子 29 相连的负载，或拆除短路连接。
46	门变频器电压故障	-	X	X	
47	24 V 电源故障	X	X	X	24 V 直流可能过载。
51	AMA 检查 $U_{nom}$ 和 $I_{nom}$	-	X	-	电机电压和/或电机电流设置错误。
52	AMA $I_{nom}$ 过低	-	X	-	电机电流过低。请检查这些设置。
53	AMA 大电动机	-	X	-	电机功率太大，无法执行 AMA。
54	AMA 小电机	-	X	-	电机功率太小，无法执行 AMA。
55	AMA 参数范围	-	X	-	电机的参数值超出可接受的范围。AMA 无法运行。
56	AMA 中断	-	X	-	AMA 中断。
57	AMA 超时	-	X	-	
58	AMA 内部	-	X	-	联系 Danfoss。
59	电流极限	X	X	-	变频器过载
61	编码器丢失	X	X	-	

No.	说明	警告	报警	跳闸锁定	原因
63	机械制动低	-	X	-	实际电机电流尚未超过启动延时期的抱闸释放电流。
65	控制卡温度	X	X	X	控制卡的切断温度为 80 °C。
67	选件变动	-	X	-	检测到新选件或移除了已安装的选件。
68	安全停车	X	X	-	激活 STO 功能。如果 STO 功能处于手动重启模式（默认），要恢复正常运行，请对端子 37 和 38 施加 24 V 直流电电压，然后发送复位信号（通过现场总线、数字 I/O 或 [Reset]/[Off Reset] 键）。如果 STO 功能处于自动重启模式，对端子 37 和 38 施加 24 V 直流电电压会自动恢复变频器的正常运行。有关详细信息，请参考章 6.3 STO 调试。
69	功率卡温度	X	X	X	
80	变频器被初始化为默认值		X		所有参数设置被初始化为默认设置。
87	自动直流制动	X	-	-	当变频器惯性停车，并且对于 400 V 设备直流电压高于 830 V 时和对于 200 V 设备高于 425 V 时，会在 IT 主电源中出现。电机消耗直流回路能量。可通过参数 0-07 Auto DC Braking 启用/禁用该功能。
88	选件检测	-	X	X	成功移除选件。
95	断裂皮带	X	X	-	
120	位置控制故障	-	X	-	
188	STO 内部故障	-	X	-	24 V 直流电源只能连接 2 个 STO 端子（37 和 38）的其中之一，否则将检测出 STO 通道故障。确保两个端子都连接 24 V 直流电源，并且 2 个端子之间的信号时间差低于 12 ms。如果故障仍未消除，请与当地 Danfoss 供应商联系。
nw run	不能在运行时进行	-	-	-	该参数在电机运行过程中无法更改。
Err.	输入的密码不正确。	-	-	-	使用错误密码更改受密码保护的参数时出现该错误。

表 8.1 警告和报警代码列表

1) 这些故障可能是由主电源失真造成的。安装 Danfoss 线路滤波器可以纠正此问题。

如需诊断，请读取报警字、警告字和扩展状态字。

## 8.5 故障诊断

故障现象	可能原因	测试	解决办法
电机未运行	LCP 停止键	检查是否按了 [Off]（停止）键。	按 [Auto On]（自动启动）或 [Hand On]（手动启动）（取决于工作模式）运行电机。
	缺少启动信号（待机）	检查 参数 5-10 Terminal 18 Digital Input, 确认端子 18 的设置是否正确（使用默认设置）。	施加一个有效启动信号，以启动电机。
	电机惯性停车信号处于激活状态（惯性停车）	检查 参数 5-12 端子 27 数字输入, 看端子 27 的设置是否正确（使用默认设置）。	在端子 27 上施加 24 V 信号，或将该端子设为 [0] 无功能。
	错误的参考值信号源	检查以下电流： <ul style="list-style-type: none"> <li>参考值信号是本地、远程还是总线参考值信号？</li> <li>是否正在使用预置参考值？</li> <li>端子连接是否正确？</li> <li>端子的标定是否正确？</li> <li>是否有参考值信号？</li> </ul>	进行正确设置。请在参数组 3-1* 参考值 中启用预置参考值。检查接线是否正确。检查端子的标定。检查参考值信号。

故障现象	可能原因	测试	解决办法
电机运动方向错误	电机转速极限	检查 参数 4-10 <i>Motor Speed Direction</i> 是否正确设置。	进行正确设置。
	启用了反向信号	检查是否在参数组 5-1* 数字输入中为端子设置了反向命令。	禁用反向信号。
	电机相序接反	更改 参数 1-06 <i>顺时针方向</i> 。	
电机未达到最大速度	频率极限设置有误	检查 参数 4-14 <i>Motor Speed High Limit [Hz]</i> 和 参数 4-19 <i>Max Output Frequency</i> 中的输出极限。	设置正确的极限。
	参考值输入信号的标定有误	检查 6-* <i>模拟 I/O 模式</i> 和参数组 3-1* <i>参考值</i> 中的参考值输入信号标定。	进行正确设置。
电机速度不稳定	参数设置可能不当	检查所有电机参数的设置, 包括所有电机补偿设置。对于闭环运行, 请检查 PID 设置。	检查参数组 6-* <i>模拟 I/O 模式</i> 中的设置。
电机运行困难	可能发生过磁化	检查所有电机参数中的电机设置是否正确。	检查参数组 1-2* <i>电机数据</i> 、1-3* <i>高级电机数据</i> 和 1-5* <i>与负载无关的设置</i> 中的电机设置。
电机不能制动	可能是制动参数的设置不正确。减速时间可能太短。	检查制动参数。检查加减速时间设置。	检查参数组 2-0* <i>直流制动</i> 和 3-0* <i>参考值极限</i> 。
电源熔断器开路或断路器跳闸	相到相短路	电机或面板存在相间短路问题。检查电机和面板的各相是否发生短路。	排除所发现的任何短路。
	电机过载	电机在当前应用中过载。	执行启动测试, 并验证电机电流是否符合规范。如果电机电流超过其铭牌上的满载电流, 电机只能降低负载运行。查看针对相关应用的规范。
	连接松脱	执行启动前检查, 以了解是否存在松脱连接。	紧固松脱的连接。
主电源电流不平衡超过 3%	主电源问题 (请参阅报警 4 <i>主电源缺相</i> )	在变频器中将输入电源引线依次调换一个位置: A 到 B、B 到 C、C 到 A。	如果不平衡现象随线缆转移, 则说明是电源问题。检查主电源电压。
	变频器设备的问题	在变频器中将输入电源引线依次调换一个位置: A 到 B、B 到 C、C 到 A。	如果不平衡现象停留在同一输入端子上, 则说明是设备问题。与供应商联系。
电机电流不平衡度超过 3%	电机或电机接线问题	将电机输出接线依次调换一个位置: U 到 V、V 到 W、W 到 U。	如果不平衡现象随接线转移, 则说明问题在电机或电机接线上。检查电机和电机接线。
	变频器设备的问题	将电机输出接线依次调换一个位置: U 到 V、V 到 W、W 到 U。	如果不平衡现象停留在同一输出端子上, 则说明是设备问题。与供应商联系。
声源性噪音或振动 (比如, 风扇叶片发出噪声, 或在某些频率下发生振动)	共振, 比如在电机/风扇系统中	借助参数组 4-6* <i>速度旁路</i> 中的参数, 将临界频率旁路。 在 参数 14-03 <i>超调</i> 中关闭超调。 在 参数 1-64 <i>共振衰减</i> 中增大共振衰减。	检查噪音和/或振动是否已抑降到可接受的限值。

表 8.2 故障诊断



## 9 规格

### 9.1 电气数据

<b>变频器</b>	<b>HK37</b>	<b>HK55</b>	<b>HK75</b>	<b>H1K1</b>	<b>H1K5</b>	<b>H2K2</b>	<b>H3K0</b>
典型主轴输出 [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3
机箱 IP20	K1	K1	K1	K1	K1	K1	K2
<b>输出电流</b>							
主轴输出 [kW]	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3
持续 (3x380-440V) [A]	1.2	1.7	2.2	3	3.7	5.3	7.2
持续 (3x441 - 480 V) [A]	1.1	1.6	2.1	2.8	3.4	4.8	6.3
间歇 (60 秒过载) [A]	1.9	2.7	3.5	4.8	5.9	8.5	11.5
持续 kVA 值 (400 V AC) [kVA]	0.84	1.18	1.53	2.08	2.57	3.68	4.99
持续 kVA 值 (480 V AC) [kVA]	0.9	1.3	1.7	2.5	2.8	4.0	5.2
<b>最大输入电流</b>							
持续 (3x380-440V) [A]	1.2	1.6	2.1	2.6	3.5	4.7	6.3
持续 (3x441 - 480 V) [A]	1.0	1.2	1.8	2.0	2.9	3.9	4.3
间歇 (60 秒过载) [A]	1.9	2.6	3.4	4.2	5.6	7.5	10.1
<b>附加规范</b>							
最大电缆横截面积 (主电源、电机、制动和负载共享) [mm <sup>2</sup> /AWG]	4 (12)						
最大额定负载时的预计功率损耗 [W] <sup>1)</sup>	20.88	25.16	30.01	40.01	52.91	73.97	94.81
IP20 机箱重量	2.3	2.3	2.3	2.3	2.3	2.5	3.6
效率 [%] <sup>2)</sup>	96.2	97.0	97.2	97.4	97.4	97.6	97.5

表 9.1 主电源 3x380-480 V AC

变频器	H4K0	H5K5	H7K5	H11K	H15K	H18K	H22K
典型主轴输出 [kW]	4	5.5	7.5	11	15	18.5	22
IP20	K2	K2	K3	K4	K4	K5	K5
<b>输出电流</b>							
主轴输出	4	5.5	7.5	11	15	18.5	22
持续 (3x380-440V) [A]	9	12	15.5	23	31	37	42.5
持续 (3x441 - 480 V) [A]	8.2	11	14	21	27	34	40
间歇 (60 秒过载) [A]	14.4	19.2	24.8	34.5	46.5	55.5	63.8
持续 kVA 值 (400 V AC) [kVA]	6.24	8.32	10.74	15.94	21.48	25.64	29.45
持续 kVA 值 (480 V AC) [kVA]	6.8	9.1	11.6	17.5	22.4	28.3	33.3
<b>最大输入电流</b>							
持续 (3x380-440V) [A]	8.3	11.2	15.1	22.1	29.9	35.2	41.5
持续 (3x441 - 480 V) [A]	6.8	9.4	12.6	18.4	24.7	29.3	34.6
间歇 (60 秒过载) [A]	13.3	17.9	24.2	33.2	44.9	52.8	62.3
<b>附加规范</b>							
最大电缆规格 (主电源、电机、制动) [mm <sup>2</sup> / AWG]	4 (12)			16 (6)			
最大额定负载时的预计功率损耗 [W] <sup>1)</sup>	115.5	157.54	192.83	289.53	393.36	402.83	467.52
IP20 机箱重量 [kg]	3.6	3.6	4.1	9.4	9.5	12.3	12.5
效率 [%] <sup>2)</sup>	97.6	97.7	98.0	97.8	97.8	98.1	97.9

表 9.2 主电源 3x380-480 V AC

1) 额定负载条件下的典型功率损耗，可能有  $\pm 15\%$  偏差（容差因电压和电缆情况而异）。

这些值基于典型的电机效率（IE2/IE3 的分界线）。效率较低的电动机会增加变频器的功率损耗，而效率较高者可以减小功率损耗。

适用于变频器冷却的尺寸确定。如果开关频率高于默认设置，则功率损耗可能会上升。其中已包括 LCP 的功率消耗和控制卡的典型功率消耗。其它选件和客户负载可能使损耗增加 30 W（尽管满载的控制卡或现场总线一般只会分别带来 4 W 的额外损耗）。

有关符合 EN 50598-2 的功率损耗数据，请参考 [www.danfoss.com/vltenergyefficiency](http://www.danfoss.com/vltenergyefficiency)。

2) 用 50 米屏蔽的电机电缆在额定负载和额定频率下测量。有关能效等级的信息，请参阅 章 9.4 环境条件。有关部分负载损耗的信息，请参阅 [www.danfoss.com/vltenergyefficiency](http://www.danfoss.com/vltenergyefficiency)。

## 9.2 主电源 (3 相)

### 主电源 (L1、L2、L3)

供电端子	L1, L2, L3
供电电压	380 - 480 V: -15% (-25%) <sup>1)</sup> 至 +10%
<p>1) 变频器可在 -25% 输入电压的情况下运行, 但性能会有所下降。如果输入电压为 -25%, 变频器只能达到最大输出功率的 75%; 如果输入电压为 -15%, 变频器只能达到最大输出功率的 85%。 当主电源电压比变频器的最低额定电源电压低 10% 时, 将无法实现满转矩。</p>	
供电频率	50/60 Hz ±5%
主电源各相位之间的最大临时不平衡	额定供电电压的 3.0%
真实功率因数 (λ)	≥0.9 标称值 (额定负载时)
位移功率因数 (cos φ)	接近 1 (> 0.98)
打开输入电源 L1、L2、L3 (上电) (当功率 ≤ 7.5kW 时)	最多 2 次/分钟
打开输入电源 L1、L2、L3 (上电) 11 - 22 kW	最多 1 次/分钟

此设备适用于能够提供少于 5000 RMS 安培的均方根对称电流和最大电压为 480 V 的电路。

## 9.3 电机输出和电机数据

### 电机输出 (U, V, W)

输出电压	电源电压的 0 - 100%
输出频率	0 - 500 Hz
VVC <sup>+</sup> 模式下的输出频率	0 - 200 Hz
输出切换	无限制
加减速时间	0.05 - 3600 s

### 转矩特性

启动转矩 (恒定转矩)	最大 160%, 持续 60 秒 <sup>1)</sup>
过载转矩 (恒定转矩)	最大 160%, 持续 60 秒 <sup>1)</sup>
启动转矩 (可变转矩)	最大 110%, 持续 60 秒 <sup>1)</sup>
过载转矩 (可变转矩)	最大 110%, 持续 60 秒
启动电流	最大 200%, 持续 1 秒
VVC <sup>+</sup> 中的转矩升高时间 (与 f <sub>sw</sub> 无关)	最长 50 ms

1) 相对于额定转矩的百分比。

## 9.4 环境条件

### 环境条件

IP 等级	IP20
振动测试, 所有机箱规格	1.0 g
相对湿度	5 - 95% (IEC 721-3-3; 工作环境中为 3K3 类 (无冷凝))
环境温度 (在 DPWM 开关模式下)	
- 降容	最高 55°C <sup>1)</sup>
- 某些功率下的额定连续输出电流	最高 50 °C
- 在连续输出电流时	最高 45 °C
满负载运行时的最低环境温度	0 °C
降低性能运行时的最低环境温度	-10 °C
存放/运输时的温度	-25 到 +65/70 °C
不降容情况下的最高海拔高度	1000 m
降容情况下的最大海拔高度	3000 m
EMC 标准, 辐射	EN 61800-3、EN 61000-3-2、EN 61000-3-3、EN 61000-3-11、 EN 61000-3-12、EN 61000-6-3/4、EN 55011、IEC 61800-3
EMC 标准, 抗扰性	EN 61800-3、EN 61000-6-1/2、EN 61000-4-2、EN 61000-4-3、 EN 61000-4-4、EN 61000-4-5、EN 61000-4-6、EN 61326-3-1

能效等级 2)

IE2

1) 请参阅设计指南中的“特殊条件”一节以了解:

- 环境温度升高时的降容。
- 高海拔时的降容。

2) 根据 EN50598-2 在以下情况下确定:

- 额定负载
- 90% 额定频率
- 开关频率出厂设置
- 开关模式出厂设置

## 9.5 电缆规格

电缆的长度和横截面积 1)

最大电动机电缆长度, 屏蔽	50 m
最大电动机电缆长度, 非屏蔽	75 m
控制端子的最大横截面积 (柔性/刚性电线)	2.5 mm <sup>2</sup> /14 AWG
控制端子电缆的最小横截面积	0.55 mm <sup>2</sup> /30 AWG
最大 STO 输入电缆长度, 非屏蔽	20 m

1) 关于电源电缆, 请参阅表 9.1 至表 9.2。

## 9.6 控制输入/输出和控制数据

数字输入

端子号	18, 19, 27 <sup>1)</sup> , 29, 32, 33
逻辑	PNP 或 NPN
电压水平	0 - 24 V DC
电压水平, 逻辑 0 PNP	<5 V DC
电压水平, 逻辑 1 PNP	>10 V DC
电压水平, 逻辑 0 NPN	>19 V DC
电压水平, 逻辑 1 NPN	<14 V DC
最高输入电压	28 V 直流
脉冲频率范围	4 - 32 kHz
(工作周期) 最小脉冲宽度	4.5 ms
输入电阻, Ri	大约 4 kΩ

1) 也可以将端子 27 设为输出。

STO 输入 1)

端子号	37, 38
电压水平	0 - 30 V DC
电压水平, 低	<1.8 V DC
电压水平, 高	>直流 20 V
最高输入电压	30 V DC
最小输入电流 (每个针)	6 mA

1) 有关 STO 输入的更详细信息, 请参阅章 6 Safe Torque Off (STO)。

模拟输入

模拟输入的数量	2
端子号	53 <sup>1)</sup> , 54
模式	电压或电流
模式选择	软件
电压水平	0 - 10 V
输入电阻, Ri	大约 10 kΩ
最大电压	-15 V 到 +20 V

电流水平	0/4 到 20 mA (可调节)
输入电阻, $R_i$	大约 200 $\Omega$
最大电流	30 mA
模拟输入的分辨率	11 比特
模拟输入的精度	最大误差为满量程的 0.5%
带宽	100 Hz

模拟输入与供电电压 (PELV) 以及其它高电压端子之间都是绝缘的。

1) 端子 53 仅支持电压模式, 也可用作数字输入。

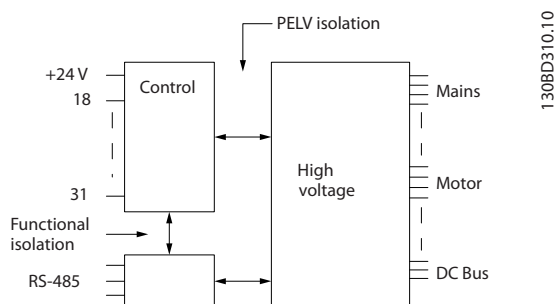


图 9.1 模拟输入

#### 脉冲输入

可编程脉冲输入	2
脉冲端子号	29, 33
端子 29、33 的最大频率	32 kHz (推挽驱动)
端子 29、33 的最大频率	5 kHz (开放式集电极)
端子 29 和 33 的最小频率	4 Hz
电压水平	请参阅“数字输入”一节。
最高输入电压	28 V 直流
输入电阻, $R_i$	大约 4 k $\Omega$
脉冲输入精度 (0.1-1 kHz)	最大误差: 全范围的 0.1 %
脉冲输入精度 (1-32 kHz)	最大误差: 全范围的 0.05%

#### 数字输出

可编程数字/脉冲输出	1
端子号	27
数字/频率输出的电压水平	0 - 24 V
最大输出电流 (汲入电流或供应电流)	40 mA
频率输出的最大负载	1 k $\Omega$
频率输出的最大电容负载	10 nF
频率输出的最小输出频率	4 Hz
频率输出的最大输出频率	32 kHz
频率输出精度	最大误差: 全范围的 0.1 %
频率输出分辨率	10 比特

1) 端子 27 也可以被设置为输入端子。

数字输出与供电电压 (PELV) 以及其他高电压端子之间都是电绝缘的。

#### 模拟输出

可编程模拟输出的数量	1
端子号	42
模拟输出的电流范围	0/4 - 20 mA
模拟输出端和公共端间最大电阻器负载	500 $\Omega$
模拟输出精度	最大误差: 满量程的 0.8%
模拟输出分辨率	10 比特

模拟输出与供电电压 (PELV) 以及其他高电压端子都是绝缘的。

## 控制卡, 24 V 直流输出

端子号	12, 13
最大负载	100 mA

24 V 直流电源与供电电压 (PELV) 是电绝缘的, 但与模拟和数字的输入和输出有相同的电势。

## 控制卡, +10 V 直流输出

端子号	50
输出电压	10.5 V $\pm$ 0.5 V
最大负载	15 mA

10 V DC 电源与供电电压 (PELV) 以及其他高电压端子都是绝缘的。

## 控制卡, RS485 串行通讯

端子号	68 (P, TX+, RX+), 69 (N, TX-, RX-)
端子号 61	端子 68 和 69 的公共端

RS-485 串行通讯电路与供电电压 (PELV) 是电绝缘的。

## 继电器输出

可编程继电器输出	1
继电器 01	01 - 03 (NC), 01 - 02 (NO)
01 - 02 (常开) 时的最大端子负载 (AC-1) <sup>1)</sup> (电阻性负载)	250 V AC, 3 A
01 - 02 (常开) 时的最大端子负载 (AC-15) <sup>1)</sup> (在 $\cos\phi$ 0.4 时的电感性负载)	250 V AC, 0.2 A
01 - 02 (常开) 时的最大端子负载 (DC-1) <sup>1)</sup> (电阻性负载)	30 V DC, 2 A
01 - 02 (常开) 时的最大端子负载 (DC-13) <sup>1)</sup> (电感性负载)	24 V 直流, 0.1 A
01 - 03 (常闭) 时的最大端子负载 (AC-1) <sup>1)</sup> (电阻性负载)	250 V AC, 3 A
01 - 03 (常闭) 时的最大端子负载 (AC-15) <sup>1)</sup> (在 $\cos\phi$ 0.4 时的电感性负载)	250 V AC, 0.2 A
01 - 03 (常闭) 时的最大端子负载 (DC-1) <sup>1)</sup> (电阻性负载)	30 V DC, 2 A
01 - 03 (常闭)、01 - 02 (常开) 时的最小端子负载	直流 24 V 10 mA, 交流 24 V 20 mA

1) IEC 60947 的第 4 和第 5 部分

继电器的触点通过增强的绝缘措施与电路的其余部分电绝缘。

## 控制卡性能

扫描间隔	1 ms
------	------

## 控制特性

输出频率为 0-500 Hz 时的分辨率	$\pm$ 0.003 Hz
系统响应时间 (端子 18、19、27、29、32、33)	$\leq$ 2 ms
速度控制范围 (开环)	1:100 同步速度
速度精度 (开环)	额定速度的 $\pm$ 0.5%
速度精确度 (闭环)	额定速度的 $\pm$ 0.1%

所有控制特性都基于 4 极异步电机。

## 9.7 连接紧固力矩

拧紧所有电气接头时，确保使用正确的扭矩。扭矩过低或过高都可能导致电气连接不良。使用扭矩扳手可以确保施加正确的扭矩。

机箱类型	功率 [kW]	扭矩 [Nm]					
		主电源	电机	直流连接	制动	接地	控制/继电器
K1	0.37 - 2.2	0.8	0.8	0.8	0.8	3	0.5
K2	3.0 - 5.5	0.8	0.8	0.8	0.8	3	0.5
K3	7.5	0.8	0.8	0.8	0.8	3	0.5
K4	11 - 15	1.2	1.2	1.2	1.2	1.6	0.5
K5	18.5 - 22	1.2	1.2	1.2	1.2	1.6	0.5

表 9.3 紧固力矩

## 9.8 熔断器和断路器

建议在供电侧使用熔断器和/或断路器，以便在变频器内部的组件发生故障时防止维修人员受伤和设备损坏（第一故障）。

### 支路保护

装置（设备、开关装置和机器等）中的所有分支电路都必须根据国家/国际法规带有短路保护和过电流保护。

### 注意

这些建议不包括 UL 标准所要求的支路保护。

表 9.4 列出推荐的已经过测试的熔断器和断路器。

### 警告

可能导致人身伤害和设备损坏

如果出现故障或未遵循建议，则可能造成人员危险以及变频器和其他设备损坏。

- 根据建议选择熔断器。可以将变频器可能遭受的损害限制在内部。

### 注意

必须使用熔断器和/或断路器，确保符合 IEC 60364 标准以获得 CE 认证。

Danfoss 建议在能够提供 5000 A<sub>rms</sub>（对称）电流的 380 - 480 V 电路（取决于变频器的额定电压）上使用 表 9.4 中列出的熔断器和断路器。在采用正确熔断器和/或断路器的情况下，变频器的额定短路电流（SCCR）为 5000 A<sub>rms</sub>。

机箱规格	功率 [kW]	通过 CE 认证的熔断器	LVD 断路器
K1	0.37 - 2.2	gG-10	PKZMO-16
K2	3.0 - 5.5	gG-25	PKZMO-20
K3	7.5	gG-32	PKZMO-25
K4	11 - 15	gG-50	
K5	18.5 - 22	gG-80	

表 9.4 通过 CE 认证的熔断器，380 - 480 V

## 9.9 机箱规格，额定功率和尺寸

请参阅 图 3.2 了解相关尺寸、顶部和底部安装孔。

功率规格 [kW]	机箱规格	K1						K2			K3		K4		K5	
		单相 200 - 240 V	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5		2.2			-		-		-
3 相 200 - 240 V	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5		2.2			3.7		-		-		
3 相 380 - 480 V	0.37	0.55	0.75	1.1	1.5	2.2	3	4	5.5	7.5		11	15	18.5	22	
尺寸 [mm]	高度 A	210						272.5			272.5		317.5		410	
	宽度 B	75						90			115		133		150	
	深度 C	168						168			168		245		245	
安装孔	a	198						260			260		297.5		390	
	b	60						70			90		105		120	
	c	5						6.4			6.5		8		7.8	
	d	9						11			11		12.4		12.6	
	e	4.5						5.5			5.5		6.8		7	
	f	7.3						8.1			9.2		11		11.2	

表 9.5 机箱规格，额定功率和尺寸



## 10 附录

### 10.1 符号、缩写与约定

°C	摄氏度
AC	交流电
AEO	自动能量优化
AWG	美国线规
AMA	电机自动整定
DC	直流电
EMC	电磁兼容性
ETR	电子热敏继电器
f <sub>M, N</sub>	额定电机频率
FC	变频器
I <sub>INV</sub>	逆变器额定输出电流
I <sub>LIM</sub>	电流极限
I <sub>M, N</sub>	额定电机电流
I <sub>VLT, MAX</sub>	最大输出电流
I <sub>VLT, N</sub>	变频器提供的额定输出电流。
IP	防侵入
LCP	本地控制面板
MCT	运动控制工具
n <sub>s</sub>	同步电机速度
P <sub>M, N</sub>	额定电机功率
PELV	保护性超低压
PCB	印刷电路板
PM 电机	永磁电机
PWM	脉冲宽度调制
RPM	每分钟转数
STO	Safe Torque Off
T <sub>LIM</sub>	转矩极限
U <sub>M, N</sub>	额定电机电压

表 10.1 符号和缩写

#### 约定

- 所有尺寸都以 [mm] 表示。
- 星形符号 (\*) 表示参数的默认选项。
- 数字列表用于表示过程。
- 符号列表用于表示其他信息。
- 斜体文本用于表示：
  - 交叉引用
  - 链路
  - 参数名称

### 10.2 参数菜单结构

0-0*	Operation/Display	*[0]	>No copy	>Enable Reduced AMK	[2]	>Thermistor warning<	3-18	Relative Scaling Reference Resource	
0-0*	Basic Settings	[1]	>Copy from setup 1<	1-3*	Adv. Motor Data I	>Thermistor trip<	3-4*	Ramp 1	
0-01	Language	[2]	>Copy from setup 2<	1-30	Stator Resistance (Rs)	>EIR warning 1<	3-40	Ramp 1 Type	
0-03	Regional Settings	[9]	>Copy from Factory setup<	1-31	Rotor Resistance (Rr)	>EIR trip 1<	*[0]	>Line ar<	
0-04	Operating State at Power-up	0-6*	Password	1-33	Stator Leakage Reactance (X1)	Thermistor Source	[1]	>Sine Ramp<	
0-06	GridType	0-60	Main Menu Password	1-35	Main Reactance (Xh)	2-**	Brakes	[2]	>Sine 2 Ramp<
[10]	>380-440V/50Hz/1I-grid<	1-0*	Load and Motor	1-37	d-axis Inductance (Ld)	2-0*	DC-Brake	3-41	Ramp 1 Ramp Up Time
[11]	>380-440V/50Hz/Delta<	1-0*	General Settings	1-38	q-axis Inductance (Lq)	2-00	DC Hold/Motor Preheat Current	3-42	>0.05-3600 s< * Size related
[12]	>380-440V/50Hz<	1-00	Configuration Mode	1-39	Motor Poles	2-01	DC Brake Current	>0.05-3600 s< * Size related	Ramp 2 Ramp Down Time
[20]	>440-480V/50Hz/1I-grid<	[0]	>Open Loop<	1-4*	Adv. Motor Data II	2-02	DC Braking Time	3-5*	Ramp 2 Type
[21]	>440-480V/50Hz/Delta<	[1]	>Speed closed loop<	1-40	Back EMF at 1000 RPM	2-04	DC Brake Cut In Speed	3-51	Ramp 2 Ramp Up Time
[22]	>440-480V/50Hz<	[2]	>Torque closed loop<	1-42	Motor Cable Length	2-06	Parking Current	3-52	Ramp 2 Ramp Down Time
[110]	>380-440V/60Hz/1I-grid<	[3]	>Process Closed Loop<	1-43	Motor Cable Length Feet	2-07	Parking Time	3-6*	Ramp 3
[111]	>380-440V/60Hz/Delta<	[4]	>Torque open loop<	1-5*	Load Indep. Setting	2-1*	Brake Energy Funct.	3-61	Ramp 3 Type
[112]	>380-440V/60Hz<	[6]	>Surface Winder<	1-50	Motor Magnetisation at Zero Speed	2-10	Brake Function	3-62	Ramp 3 Ramp down Time
[120]	>440-480V/60Hz/1I-grid<	[7]	>Extended PID Speed 0L<	1-52	Min Speed Normal Magnetising [Hz]	*[0]	>Off<	3-70	Ramp 4 Type
[121]	>440-480V/60Hz/Delta<	[0]	>U/f<	1-55	U/f Characteristic - U [Hz]	[2]	>Resistor brake<	3-71	Ramp 4 Ramp up Time
[122]	>440-480V/60Hz<	*[1]	>VW<	1-56	U/f Characteristic - F	2-11	Brake Resistor (ohm)	3-72	Ramp 4 Ramp Down Time
0-07	Auto DC Braking	1-03	Torque Characteristics	1-6*	Load Depen. Setting	2-14	Brake voltage reduce	3-8*	Other Ramps
0-1*	Set-up Operations	*[0]	>Constant torque<	1-60	Low Speed Load Compensation	2-16	AC Brake, Max current	3-80	Jog Ramp Time
0-10	Active Set-up	[1]	>Variable Torque<	1-61	High Speed Load Compensation	2-17	Over-voltage Control	3-9*	Digital Potentiometer
*[1]	>Set-up 1<	[2]	>Auto Energy Opt.im. CT<	1-62	Slip Compensation	*[0]	>Disabled<	3-90	Step Size
[2]	>Set-up 2<	1-06	Clockwise Direction	1-63	Slip Compensation Time Constant	[1]	>Enabled (not at stop)<	3-92	Power Restore
[9]	>Multi Set-up<	1-08	Motor Control Bandwidth	1-64	Resonance Dampening	[2]	>Enabled<	3-93	Maximum Limit
0-11	Programming Set-up	1-1*	Motor Selection	1-65	Resonance Dampening Time Constant	2-20	Mechanical Brake	3-94	Minimum Limit
0-12	Link Setups	1-10	Motor Construction	1-66	Min. Current at Low Speed	2-22	Activate Brake Speed [Hz]	3-95	Ramp Delay
0-14	Readout: Edit Set-ups / Channel	1-14	Damping Gain	1-7*	Start Adjustments	3-0*	Reference Limits	3-96	Maximum Limit Switch Reference
0-16	Application Selection	1-15	Low Speed Filter Time Const.	1-72	Start Delay	3-00	Reference Range	4-1*	Motor Limits
[1]	>None	1-16	High Speed Filter Time Const.	[0]	>DC Hold/delay time<	*[0]	>Min - Max<	4-10	Motor Speed Direction
[1]	>Simple Process Close Loop<	1-17	Voltage filter time const.	[1]	>DC-Brake/delay time<	[1]	>Max - +Max<	>Clockwise<	>Both directions<
[2]	>Local/Remote<	1-20	Motor Power	[2]	>Coast/delay time<	[3]	>Start speed cw<	*[2]	Motor Speed Low Limit [Hz]
[3]	>Speed Open Loop<	[3]	>0.12 kW - 0.16 hp<	[3]	>Start speed ccw<	[4]	>Horizontal operation<	4-12	Motor Speed High Limit [Hz]
[4]	>Simple Speed Close Loop<	[4]	>0.18 kW - 0.25 hp<	[4]	>WVG+ clockwise<	[5]	>WVG+ clockwise<	4-16	Torque Limit Motor Mode
[5]	>Multi Speed<	[5]	>0.25 kW - 0.33 hp<	[5]	>Flying Start	*[0]	>Disabled<	4-17	Torque Limit Generator Mode
[6]	>0GD Function<	[6]	>0.37 kW - 0.5 hp<	[6]	>Enabled Always<	[1]	>Enabled<	4-18	Current Limit
0-2*	LGP Display	[7]	>0.55 kW - 0.75 hp<	[7]	>Enabled Always<	[2]	>Enabled Always<	4-19	Max Output Frequency
0-20	Display Line 1.1 Small	[8]	>0.75 kW - 1 hp<	[8]	>Enabled Always<	[3]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-20	Torque Limit Factor Source
0-21	Display Line 1.2 Small	[9]	>1.1 kW - 1.5 hp<	[9]	>Enabled Always<	[4]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-21	Speed Limit Factor Source
0-22	Display Line 1.3 Small	[10]	>1.5 kW - 2 hp<	[10]	>Enabled Always<	[5]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-22	Break Away Boost
0-23	Display Line 2 Large	[11]	>2.2 kW - 3 hp<	[11]	>Enabled Always<	[6]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-23	Motor Fb Monitor
0-24	Display Line 3 Large	[12]	>3.7 kW - 4 hp<	[12]	>Enabled Always<	[7]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-30	Motor Feedback Loss Function
0-3*	LGP Custom Readout	[13]	>4 kW - 5 hp<	[13]	>Enabled Always<	[8]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-31	Motor Feedback Speed Error
0-30	Custom Readout Unit	[14]	>5.5 kW - 7.5 hp<	[14]	>Enabled Always<	[9]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-32	Motor Feedback Loss Timeout
0-31	Custom Readout Min Value	[15]	>7.5 kW - 10 hp<	[15]	>Enabled Always<	[10]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-4*	Adj. Warnings 2
0-32	Custom Readout Max Value	[16]	>11 kW - 15 hp<	[16]	>Enabled Always<	[11]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-40	Warning Freq. Low
0-37	Display Text 1	[17]	>15 kW - 20 hp<	[17]	>Enabled Always<	[12]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-41	Warning Freq. High
0-38	Display Text 2	[18]	>18.5 kW - 25 hp<	[18]	>Enabled Always<	[13]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-42	Adjustable Temperature Warning
0-39	Display Text 3	[19]	>22 kW - 30 hp<	[19]	>Enabled Always<	[14]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-5*	Adj. Warnings
0-4*	LGP Keypad	[20]	>25 kW - 33 hp<	[20]	>Enabled Always<	[15]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-50	Warning Current Low
0-40	[Hand on] Key on LCP	[21]	>3.7 kW - 5 hp<	[21]	>Enabled Always<	[16]	>Enab. Always Ref. Dir.<	4-51	Warning Current High
0-42	[Auto on] Key on LCP	[22]	>4 kW - 5.4 hp<	[22]	>Enabled Always<	[17]	>Enab. Always Ref. Dir.<		
0-44	[Off/Reset] Key on LCP	[23]	>5.5 kW - 7.5 hp<	[23]	>Enabled Always<	[18]	>Enab. Always Ref. Dir.<		
0-50	LCP Copy	[24]	>7.5 kW - 10 hp<	[24]	>Enabled Always<	[19]	>Enab. Always Ref. Dir.<		
*[0]	>No copy<	[25]	>11 kW - 15 hp<	[25]	>Enabled Always<	[20]	>Enab. Always Ref. Dir.<		
[1]	>All to LCP<	[26]	>15 kW - 20 hp<	[26]	>Enabled Always<	[21]	>Enab. Always Ref. Dir.<		
[2]	>All from LCP<	[27]	>18.5 kW - 25 hp<	[27]	>Enabled Always<	[22]	>Enab. Always Ref. Dir.<		
[3]	>Size indep. from LCP<	[28]	>22 kW - 30 hp<	[28]	>Enabled Always<	[23]	>Enab. Always Ref. Dir.<		
0-51	Set-up Copy	[29]	>25 kW - 33 hp<	[29]	>Enabled Always<	[24]	>Enab. Always Ref. Dir.<		

4-54	Warning Reference Low	[72]	>PID error inverse<	[31]	>Relay 123<	*[9]	>Alarm<	[172]	>Position Control Fault<
4-55	Warning Reference High	[73]	>PID reset 1 part<	[32]	>Mech brake ctrl<	[10]	>Alarm or warning<	[173]	>Position Mech Brake<
4-56	Warning Feedback Low	[74]	>PID enable<	[36]	>Control word bit 11<	[11]	>At torque limit<	[190]	>Safe Function active<
4-57	Warning Feedback High	[150]	>Go To Home<	[37]	>Control word bit 12<	[12]	>Out of current range<	[193]	>Sleep Mode<
4-58	Missing Motor Phase Function	[151]	>Home Ref. Switch<	[40]	>Out of ref range<	[13]	>Below current, low<	[194]	>Broken Belt Function<
4-6*	Speed Bypass	[155]	>HW Limit Positive Inv<	[41]	>Below reference, low<	[14]	>Above current, high<	[239]	STO function fault
4-61	Bypass Speed From [Hz]	[156]	>HW Limit Negative Inv<	[42]	>Above ref, high<	[15]	>Out of frequency range<	5-41	On Delay, Relay
4-63	Bypass Speed To [Hz]	[157]	>Pos. Quick Stop Inv<	[43]	>Extended PID Limit<	[16]	>Below frequency, low<	5-42	Off Delay, Relay
5-*	Digital In/Out	[160]	>Go To Target Pos<	[45]	>Bus ctrl.<	[17]	>Above frequency, high<	5-5*	Pulse Input
5-0*	Digital I/O mode	[162]	>Pos. ldx Bit0<	[46]	>Bus control, timeout: On<	[18]	>Out of feedb. range<	5-50	Term. 29 Low Frequency
5-00	Digital I/O Mode	[163]	>Pos. ldx Bit1<	[47]	>Bus control, timeout: Off<	[19]	>Below feedback, low<	5-51	Term. 29 High Frequency
*[0]	>PNP<	[164]	>Pos. ldx Bit2<	[55]	>Pulse output<	[20]	>Above feedback, high<	5-52	Term. 29 Low Ref./Feedb. Value
[1]	>NPN<	[171]	>Limit switch cw inverse<	[56]	>Heat sink cleaning warning, high<	[21]	>Thermal warning<	5-53	Term. 29 High Ref./Feedb. Value
5-01	Terminal 27 Mode	[172]	>Limit switch ccw inverse<	[60]	>Comparator 0<	[22]	>Ready, no thermal warning<	5-55	Term. 33 Low Frequency
5-02	Terminal 29 Mode	5-11	Terminal 19 Digital Input	[61]	>Comparator 1<	[23]	>Remote, ready, no TW<	5-56	Term. 33 High Frequency
5-1*	Digital Inputs	5-12	Terminal 27 Digital Input	[62]	>Comparator 2<	[24]	>Ready, no over/under voltage<	5-57	Term. 33 Low Ref./Feedb. Value
5-10	>No operation<	5-13	Terminal 29 Digital Input	[63]	>Comparator 3<	[25]	>Reverse<	5-58	Term. 33 High Ref./Feedb. Value
[1]	>Reset<	[32]	Pulse time based	[64]	>Comparator 4<	[26]	>Bus OK<	5-6*	Pulse Output
[2]	>Coast inverse<	[82]	Encoder input B	[65]	>Comparator 5<	[27]	>Torque limit & stop<	5-60	Terminal 27 Pulse Output
[3]	>Coast and reset inv<	5-15	Terminal 33 Digital Input	[70]	>Logic rule 0<	[28]	>Brake, no brake warning<	*[0]	>No operation<
[4]	>Quick stop inverse<	[32]	Pulse time based	[71]	>Logic rule 1<	[29]	>Brake ready, no fault<	[45]	>Bus ctrl.<
[5]	>DC-brake inverse<	[81]	Encoder input A	[72]	>Logic rule 2<	[31]	>Relay 123<	[48]	>Bus ctrl., timeout<
[6]	>Stop inverse<	5-19	Terminal 37/38 SAFE STOP	[73]	>Logic rule 3<	[32]	>Mech brake ctrl.<	[100]	>Output frequency<
*[8]	>Start<	*[0]	>Safe Stop Alarm<	[74]	>Logic rule 4<	[36]	>Control word bit 11<	[101]	>Reference<
[9]	>Latched start<	[1]	>Safe Stop Warning<	[75]	>Logic rule 5<	[37]	>Control word bit 12<	[102]	>Process Feedback<
[10]	>Reversing<	5-3*	Digital Outputs	[80]	>SL digital output A<	[40]	>Out of ref range<	[103]	>Motor Current<
[11]	>Start reversing<	5-30	Terminal 27 Digital Output	[81]	>SL digital output B<	[41]	>Below reference, low<	[104]	>Torque rel to limit<
[12]	>Enable start forward<	*[0]	>No operation<	[82]	>SL digital output C<	[42]	>Above ref, high<	[105]	>Torq relate to rated<
[13]	>Enable start reverse<	[1]	>Control Ready<	[83]	>SL digital output D<	[45]	>Bus ctrl.<	[106]	>Power<
[14]	>Jog<	[2]	>Drive ready<	[91]	>Encoder emulate output A<	[46]	>Bus control, timeout: On<	[107]	>Speed<
[15]	>Preset reference on<	[3]	>Stand-by/no warning<	[160]	>No alarm<	[47]	>Bus control, timeout: Off<	[109]	>Max Out Freq<
[16]	>Preset ref bit 0<	[4]	>Running<	[161]	>Running reverse<	[56]	>Heat sink cleaning warning, high<	[113]	>Ext. Closed Loop 1<
[17]	>Preset ref bit 1<	[5]	>Running/no warning<	[165]	>Local ref active<	[60]	>Comparator 0<	5-62	Pulse Output Max Freq 27
[18]	>Preset ref bit 2<	[6]	>Running/no warning<	[166]	>Remote ref active<	[61]	>Comparator 1<	5-7*	24V Encoder Input
[19]	>Freeze reference<	[7]	>Run in range/no warn<	[167]	>Start command activ<	[62]	>Comparator 2<	5-70	Term 32/33 Pulses Per Revolution
[20]	>Freeze output<	[8]	>Run on ref/no warn<	[168]	>Drive in hand mode<	[63]	>Comparator 3<	5-71	Term 32/33 Encoder Direction
[21]	>Speed up<	[9]	>Alarm<	[169]	>Drive in auto mode<	[64]	>Comparator 4<	5-9*	Bus Controlled
[22]	>Speed down<	[10]	>Alarm or warning<	[170]	>Homing Completed<	[65]	>Comparator 5<	5-90	Digital & Relay Bus Control
[23]	>Set-up select bit 0<	[11]	>At torque limit<	[171]	>Target Position Reached<	[66]	>Comparator 0<	5-93	Pulse Out 27 Bus Control
[24]	>Set-up select bit 1<	[12]	>Out of current range<	[172]	>Position Control Fault<	[70]	>Logic rule 0<	5-94	Pulse Out 27 Timeout Preset
[26]	>Precise stop inverse<	[13]	>Below current, low<	[173]	>Position Mech Brake<	[71]	>Logic rule 1<	6-*	Analog In/Out
[28]	>Catch up<	[14]	>Above current, high<	[190]	>Safe Function active<	[72]	>Logic rule 2<	6-0*	Analog I/O Mode
[29]	>Slow down<	[15]	>Out of frequency range<	[193]	>Sleep Mode<	[73]	>Logic rule 3<	6-00	Live Zero Timeout Time
[34]	>Ramp bit 0<	[16]	>Below frequency, low<	[194]	>Broken Belt Function<	[74]	>Logic rule 4<	6-01	Live Zero Timeout Function
[35]	>Ramp bit 1<	[17]	>Above frequency, high<	[239]	STO function fault	[75]	>Logic rule 5<	*[0]	>Off<
[40]	>Latched precise start<	[18]	>Out of feedb. range<	5-34	On Delay, Digital Output	[80]	>SL digital output A<	[1]	>Freeze output<
[41]	>Latch prec stop inv<	[19]	>Below feedback, low<	5-35	Off Delay, Digital Output	[81]	>SL digital output B<	[2]	>Stop<
[51]	>External Interlock<	[20]	>Above feedback, high<	5-4*	Relays	[82]	>SL digital output C<	[3]	>Logging<
[55]	>DiPot increase<	[21]	>Thermal warning<	5-40	Function Relay	[83]	>SL digital output D<	[4]	>Max. speed<
[56]	>DiPot decrease<	[22]	>Ready, no thermal warning<	[0]	>No operation<	[160]	>No alarm<	[5]	>Stop and trip<
[57]	>DiPot clear<	[23]	>Remote, ready, no TW<	[1]	>Control Ready<	[161]	>Running reverse<	[6-1*	Analog Input 53
[58]	>DiPot Hoist<	[24]	>Ready, no over/under voltage<	[2]	>Drive ready<	[165]	>Local ref active<	6-10	Terminal 53 Low Voltage
[60]	>Counter A (up)<	[25]	>Reverse<	[3]	>Drive rdy/rem ctrl<	[166]	>Remote ref active<	>0-10 V< *0.07 V	
[61]	>Counter A (down)<	[26]	>Bus OK<	[4]	>Stand-by/no warning<	[167]	>Start command activ<	6-11	Terminal 53 High Voltage
[62]	>Reset Counter A<	[27]	>Torque limit & stop<	[5]	>Running<	[168]	>Drive in hand mode<	>0-10 V< *10 V	
[63]	>Counter B (up)<	[28]	>Brake, no brake warning<	[6]	>Running/no warning<	[169]	>Drive in auto mode<	6-14	Terminal 53 Low Ref./Feedb. Value
[64]	>Counter B (down)<	[29]	>Brake ready, no fault<	[7]	>Run in range/no warn<	[170]	>Homing Completed<		
[65]	>Reset Counter B<	[30]	>Brake fault (IGBT)<	[8]	>Run on ref/no warn<	[171]	>Target Position Reached<		

6-15	Terminal 53 High Ref./Feedb. Value	7-22	Process GL Feedback 2 Resource	8-04	Control Timeout Function	9-18	Node Address	12-80	FTP Server
6-16	Terminal 53 Filter Time Constant	7-30	Process PID Normal/ Inverse Control	8-07	Diagnosis Trigger	9-19	Drive Unit System Number	12-81	HTTP Server
6-18	Terminal 53 Digital Input	*[0]	>Normal<	8-1*	<b>Ctrl. Word Settings</b>	9-22	Telegram Selection	12-82	SMP Service
*[1]	>Voltage mode<	[1]	>Inverse<	8-10	Control Word Profile	9-23	Parameters for Signals	12-89	Transparent Socket Channel Port
[6]	>Digital input<	[0]	>FF<	8-14	Configurable Control Word CTW	9-27	Parameter Edit	12-9*	<b>Advanced Ethernet Services</b>
6-2*	<b>Analog Input 54</b>	[0]	>FF<	8-19	Product Code	9-28	Process Control	12-90	Cable Diagnostics
6-20	Terminal 54 Low Voltage	*[1]	>0<	8-30	<b>FC Port Settings</b>	9-44	Fault Message Counter	12-91	Auto Cross Over
6-21	Terminal 54 High Voltage	7-32	Process PID Start Speed	[2]	>FC<	9-47	Fault Number	12-93	Cable Error Length
6-22	Terminal 54 High Current	>0 - 6000 rpm< *0 rpm	8-31	Address	>Modbus RTU<	9-52	Fault Situation Counter	12-94	Broadcast Storm Filter
6-23	Terminal 54 Low Current	Process PID Proportional Gain	8-32	Baud Rate	>2400 Baud<	9-53	Profibus Warning Word	12-96	Port Config
6-24	Terminal 54 Low Ref./Feedb. Value	>0.00 - 10.00< *0.01	[0]	>4800 Baud<	>2400 Baud<	9-63	Actual Baud Rate	12-98	Interface Counters
6-25	Terminal 54 High Ref./Feedb. Value	>0.10-9999.00 s< *9999.00 s	*[2]	>76800 Baud<	>9600 Baud<	9-64	Device Identification	12-99	Media Counters
6-26	Terminal 54 Filter Time Constant	Process PID Differentiation Time	[3]	>19200 Baud<	>19200 Baud<	9-68	Status Word 1	13-0*	<b>SLC Settings</b>
6-29	Terminal 54 mode	>0.00-20.00 s< *0.00 s	[4]	>38400 Baud<	>38400 Baud<	9-70	Programming Set-up	13-00	SL Controller Mode
[0]	>Current mode<	Process PID Diff. Gain Limit	[5]	>57600 Baud<	>57600 Baud<	9-71	Profibus Save Data Values	*[0]	>OFF<
*[1]	>Voltage mode<	Process PID Feed Forward Factor	[6]	>76800 Baud<	>76800 Baud<	9-72	ProfibusDriveReset	[1]	>0N<
6-9*	<b>Analog/Digital Output 42</b>	>0-200%< *0%	[7]	>115200 Baud<	>115200 Baud<	9-75	D0 Identification	[0]	>False<
6-90	Terminal 42 Mode	On Reference Bandwidth	8-33	Parity / Stop Bits	9-80	Defined Parameters (1)	Defined Parameters (1)	[1]	>True<
6-91	Terminal 42 Analog Output	<b>Adv. Process PID I</b>	*[0]	>Even Parity, 1 Stop Bit<	9-81	Defined Parameters (2)	Defined Parameters (2)	[2]	>Running<
6-92	Terminal 42 Digital Output	Process PID I-part Reset	[1]	>Odd Parity, 1 Stop Bit<	9-82	Defined Parameters (3)	Defined Parameters (3)	[3]	>In range<
6-93	Terminal 42 Output Min Scale	Process PID Output Neg. Clamp	[2]	>No Parity, 1 Stop Bit<	9-83	Defined Parameters (4)	Defined Parameters (4)	[4]	>On reference<
6-94	Terminal 42 Output Max Scale	Process PID Output Pos. Clamp	[3]	>No Parity, 2 Stop Bits<	9-84	Defined Parameters (5)	Defined Parameters (5)	[7]	>Out of current range<
6-96	Terminal 42 Output Bus Control	Process PID Gain Scale at Min. Ref.	8-35	Minimum Response Delay	9-90	Changed Parameters (1)	Changed Parameters (1)	[8]	>Below 1 low<
6-98	Drive Type	Process PID Gain Scale at Max. Ref.	8-36	Maximum Response Delay	9-91	Changed Parameters (2)	Changed Parameters (2)	[9]	>Above 1 high<
7-0*	<b>Control Lers</b>	Process PID Feed Fwd Resource	8-4*	<b>FC MG protocol set</b>	9-92	Changed Parameters (3)	Changed Parameters (3)	[16]	>Thermal warning<
7-00	Speed PID Feedback Source	>No function<	8-42	PG Write Configuration	9-93	Changed Parameters (4)	Changed Parameters (4)	[17]	>Mains out of range<
[1]	>24V encoder<	>Analog Input 53<	8-43	PGD Read Configuration	9-94	Changed Parameters (5)	Changed Parameters (5)	[18]	>Reversing<
[6]	>Analog Input 53<	>Frequency input 29<	8-5*	<b>Digital/Bus</b>	9-99	Profibus Revision Counter	Profibus Revision Counter	[19]	>Warning<
[7]	>Analog Input 54<	>Frequency input 33<	8-50	Coasting Select	10-0*	<b>Common Settings</b>	Common Settings	[20]	>Alarm (trip)<
[8]	>Frequency input 29<	>Local bus reference<	8-51	Quick Stop Select	10-01	Baud Rate Select	Baud Rate Select	[21]	>Alarm (trip lock)<
[9]	>Frequency input 33<	>Bus PCDC	8-52	DC Brake Select	10-02	Node ID	Node ID	[22]	>Comparator 0<
*[20]	>None<	Process PID Feed Fwd Normal/ Inv. Ctrl.	8-53	Start Select	10-05	Readout Transmit Error Counter	Readout Transmit Error Counter	[23]	>Comparator 1<
7-02	Speed PID Proportional Gain	>0.000-1.000< *0.015	8-54	Reversing Select	10-06	Readout Receive Error Counter	Readout Receive Error Counter	[24]	>Comparator 2<
7-03	Speed PID Integral Time	>2.0-20000.0 ms< *8.0 ms	8-55	Set-up Select	10-3*	<b>Parameter Access</b>	Parameter Access	[25]	>Comparator 3<
7-04	Speed PID Differentiation Time	>0.0-200.0 ms< *30.0 ms	8-56	Preset Reference Select	10-31	Store Data Values	Store Data Values	[26]	>Logic rule 0<
7-05	Speed PID Diff. Gain Limit	>1.0-20.0< *5.0	8-57	Profidrive OFF2 Select	10-33	Store Always	Store Always	[27]	>Logic rule 1<
7-06	Speed PID Lowpass Filter Time	>1.0-100.0 ms< *10.0 ms	8-58	Profidrive OFF3 Select	12-**	<b>Ethernet</b>	Ethernet	[28]	>Logic rule 2<
7-07	Speed PID Feedback Gear Ratio	>0.0-100.0 ms< *10.0 ms	8-7*	<b>BAGnet</b>	12-0*	<b>IP Settings</b>	IP Settings	[29]	>Logic rule 3<
7-1*	Speed PID Feed Forward Factor	>0.0-200.0 ms< *30.0 ms	8-79	Protocol Firmware Version	12-00	IP Address Assignment	IP Address Assignment	[33]	>Digital input D118<
7-1*	<b>Torque PID Ctrl.</b>	>0.0-100.0 ms< *10.0 ms	8-8*	<b>FC Port Diagnostics</b>	12-01	IP Address	IP Address	[34]	>Digital input D119<
7-12	Torque PID Proportional Gain	>0.0-200.0 ms< *30.0 ms	8-80	Bus Message Count	12-02	Subnet Mask	Subnet Mask	[35]	>Digital input D127<
7-13	Torque PID Integration Time	>1.0-20.0< *5.0	8-81	Bus Error Count	12-03	Default Gateway	Default Gateway	[36]	>Digital input D129<
7-2*	Process Ctrl. Feedback 1 Resource	>No function<	8-82	Slave Messages Rcvd	12-04	DHCP Server	DHCP Server	*[39]	>Start command<
*[0]	>No function<	>Analog Input 53<	8-83	Slave Error Count	12-05	Lease Expires	Lease Expires	[40]	>Drive stopped<
[1]	>Analog Input 53<	>Analog Input 54<	8-84	Slave Messages Sent	12-06	Name Servers	Name Servers	[42]	>Auto Reset Trip<
[2]	>Analog Input 54<	>Frequency input 29<	8-85	Slave Timeout Errors	12-07	Domain Name	Domain Name	[50]	>Comparator 4<
[3]	>Frequency input 29<	>Frequency input 33<	8-88	Reset FC port Diagnostics	12-08	Host Name	Host Name	[51]	>Comparator 5<
[4]	>Frequency input 33<	>Frequency input 33<	8-90	Bus Jog 1 Speed	12-09	Physical Address	Physical Address	[60]	>Logic rule 4<
			8-91	Bus Jog 2 Speed	12-09	Ethernet Link Parameters	Ethernet Link Parameters	[61]	>Logic rule 5<
			9-0*	<b>PROFIdrive</b>	12-1*	<b>Ethernet Link Parameters</b>	Ethernet Link Parameters	[63]	>Broken Belt<
			9-00	Setpoint	12-10	Link Status	Link Status	[83]	>Stop Event
			9-07	Actual Value	12-11	Link Duration	Link Duration	*[40]	>Drive stopped<
			9-15	PGD Write Configuration	12-12	Auto Negotiation	Auto Negotiation	[13-03]	Reset SLC
			9-16	PGD Read Configuration	12-13	Link Speed	Link Speed	*[0]	>Do not reset SLC<
					12-14	Link Duplex	Link Duplex	[1]	>Reset SLC<
					12-8*	<b>Other Ethernet Services</b>	Other Ethernet Services		

13-1* Comparators	[5] >Automatic reset x 5<	14-65 Speed Derate	16-18 Motor Thermal	21-17 Ext. 1 Reference [Unit]
13-10 Comparator Operand	[6] >Automatic reset x 6<	14-8* Options	16-20 Motor Angle	21-18 Ext. 1 Feedback [Unit]
13-11 Comparator Operator	[7] >Automatic reset x 7<	14-89 Option Detection	16-22 Torque [%]	21-19 Ext. 1 Output [%]
13-12 Comparator Value	[8] >Automatic reset x 8<	14-9* Fault Settings	16-30 DC Link Voltage	21-20 Ext. 1 Normal/Inverse Control
13-2* Timers	[9] >Automatic reset x 9<	14-90 Fault Level	16-33 Brake Energy /2 min	21-21 Ext. 1 Proportional Gain
13-20 SL Controller Timer	[10] >Automatic reset x 10<	15-5* Drive Information	16-34 Heatsink Temp.	21-22 Ext. 1 Integral Time
13-4* Logic Rules	[11] >Automatic reset x 15<	15-61 Option SW Version	16-35 Inverter Thermal	21-23 Ext. 1 Differentiation Time
13-40 Logic Rule Boolean 1	[12] >Automatic reset x 20<	15-62 Option Ordering No	16-36 Inv. Nom. Current	22-2* Appl. Functions
13-41 Logic Rule Operator 1	[13] >Infinite auto reset<	15-70 Option in Slot A	16-37 Inv. Max. Current	22-4* Sleep Mode
13-42 Logic Rule Boolean 2	[14] >Reset at power-up<	15-71 Slot A Option SW Version	16-38 SL Controller State	22-40 Minimum Sleep Time
13-43 Logic Rule Operator 2	14-21 Automatic Restart Time	15-0* Operating Data	16-39 Control Card Temp.	22-41 Minimum Sleep Time
13-44 Logic Rule Boolean 3	>0-600 s <*10 s	15-00 Operating hours	16-5* Ref. & Feeds.	22-43 Wake-Up Speed [Hz]
13-5* States	14-22 Operation Mode	15-01 Running hours	16-50 External Reference	22-44 Wake-Up Ref./FB Diff
13-51 SL Controller Event	*[0] >Normal operation<	15-02 kWh Counter	16-52 Feedback [Unit]	22-45 Setpoint Boost
13-52 SL Controller Action	[2] >Initialisation<	15-03 Power Up's	16-53 Digi. Pot Reference	22-46 Maximum Boost Time
14-0* Special Functions	14-24 Trip Delay at Current Limit	15-04 Over Temp's	16-57 Feedback [RPM]	22-47 Sleep Speed [Hz]
14-0* Inverter Switching	14-25 Trip Delay at Torque Limit	15-05 Over Volt's	16-6* Inputs & Outputs	22-6* Broken Belt Detection
14-01 Switching Frequency	14-27 Action At Inverter Fault	15-06 Reset kWh Counter	16-60 Digital Input	22-60 Broken Belt Function
[0] >Ran3<	*[1] >Warning or trip after warning<	15-07 Reset Running Hours Counter	16-61 Terminal 53 Setting	22-61 Broken Belt Torque
[2] >2.0 kHz<	14-28 Production Settings	15-3* Alarm Log	16-62 Analog Input 53	22-62 Broken Belt Delay
[3] >3.0 kHz<	14-29 Service Code	15-30 Alarm Log: Error Code	16-63 Terminal 54 Setting	30-2* Special Features
[4] >4.0 kHz<	14-3* Current Limit Ctrl.	15-31 Internal/FaultReason	16-64 Analog Input A154	30-2* Adv. Start Adjust
*[5] >5.0 kHz<	14-30 Current Lim Ctrl., Proportional Gain	15-4* Drive Identification	16-65 Analog Output 42 [mA]	30-20 High Starting Torque Time [s]
[6] >6.0 kHz<	14-31 Current Lim Ctrl., Integration Time	15-40 FC Type	16-66 Digital Output	30-21 High Starting Torque Current [%]
[7] >8.0 kHz<	14-32 Current Lim Ctrl., Filter Time	15-41 Power Section	16-67 Pulse Input 29 [Hz]	30-22 Locked Rotor Protection
[8] >10.0 kHz<	14-33 Energy Optimising	15-42 Voltage	16-68 Pulse Input 33 [Hz]	30-23 Locked Rotor Detection Time [s]
[9] >12.0kHz<	14-40 VT Level	15-43 Software Version	16-69 Relay Output 27 [Hz]	32-1* Motion Control Basic Settings
[10] >16.0kHz<	14-41 AEO Minimum Magnetisation	15-44 Ordered TypeCode	16-70 Relay Output	32-11 User Unit Numerator
[0] >Off<	14-42 d-axis current optimization for IPM	15-45 Actual Typecode String	16-71 Counter A	32-12 User Unit Denominator
[1] >On<	14-43 Environment	15-46 Drive Ordering No	16-72 Counter B	32-13 User Unit Numerator
14-07 Dead Time Compensation Level	14-44 d-axis current optimization for IPM	15-47 LOP Id No	16-73 Stop Counter	32-14 Home Ramp Time
14-08 Damping Gain Factor	14-45* Auto Derate	15-48 SW ID Control Card	16-74 Prec. Stop Counter	32-15 Home Ramp Time
14-09 Dead Time Bias Current Level	14-46* Environment	15-49 SW ID Power Card	16-75 FC Port GTW 1	32-16 Home Ramp Time
14-1* Mains On/Off	14-47* Mains On/Off	15-50 Drive Serial Number	16-76 FC Port REF 1	32-17 Home Ramp Time
*[0] >No function<	[1] >Kin. back-up, trip w recovery<	15-51 Power Card Serial Number	16-77 FC Port REF 2	32-18 Home Ramp Time
[1] >Ctrl. ramp-down, trip<	[2] >Kin. back-up, trip w recovery<	15-52 Option Mounted	16-78 FC Port REF 3	32-19 Home Ramp Time
[2] >Coasting<	[3] >Kin. back-up, trip w recovery<	15-53 Option Ident	16-79 Ext. Status Word 2	32-20 Home Ramp Time
[3] >Kinetic back-up<	[4] >Kin. back-up, trip w recovery<	15-54 Defined Parameters	16-80 Ext. Status Word 3	32-21 Home Ramp Time
[4] >Kinetic back-up, trip<	[5] >Kin. back-up, trip w recovery<	15-55 Application Type	16-81 Alarm Word 2	32-22 Home Ramp Time
[6] >Alarm<	[6] >Kin. back-up, trip w recovery<	15-56 Drive Identification	16-82 Alarm Word 3	32-23 Home Ramp Time
[7] >Kin. back-up, trip w recovery<	[7] >Kin. back-up, trip w recovery<	15-57 Parameter Metadata	16-83 Alarm Word 4	32-24 Home Ramp Time
14-11 Mains Voltage at Mains Fault	14-48* Auto Derate	15-58 Parameter Metadata	16-84 Comm. Option STW	32-25 Home Ramp Time
14-12 Function at Mains Imbalance	14-49* Auto Derate	15-59 Parameter Metadata	16-85 FC Port GTW 1	32-26 Home Ramp Time
*[0] >Trip<	[1] >Function at Inverter Overload	15-60 Defined Parameters	16-86 FC Port REF 1	32-27 Home Ramp Time
[1] >Warning<	[2] >Min Switch Frequency	15-61 Defined Parameters	16-87 FC Port REF 2	32-28 Home Ramp Time
[2] >Disabled<	*[2] >2.0 kHz<	15-62 Defined Parameters	16-88 FC Port REF 3	32-29 Home Ramp Time
[3] >Derate<	[3] >3.0 kHz<	15-63 Defined Parameters	16-89 Ext. Status Word 2	32-30 Home Ramp Time
14-15 Kin. Backup Trip Recovery Level	[4] >4.0 kHz<	15-64 Defined Parameters	16-90 Ext. Status Word 3	32-31 Home Ramp Time
14-2* Reset Functions	[5] >5.0 kHz<	15-65 Defined Parameters	16-91 Alarm Word 2	32-32 Home Ramp Time
14-20 Reset Mode	[6] >6.0 kHz<	15-66 Defined Parameters	16-92 Alarm Word 3	32-33 Home Ramp Time
*[0] >Manual reset<	[7] >8.0 kHz<	15-67 Defined Parameters	16-93 Alarm Word 4	32-34 Home Ramp Time
[1] >Automatic reset x 1<	[8] >10.0 kHz<	15-68 Defined Parameters	16-94 Alarm Word 5	32-35 Home Ramp Time
[2] >Automatic reset x 2<	[9] >12.0 kHz<	15-69 Defined Parameters	16-95 Alarm Word 6	32-36 Home Ramp Time
[3] >Automatic reset x 3<	[10] >16.0 kHz<	15-70 Defined Parameters	16-96 Alarm Word 7	32-37 Home Ramp Time
[4] >Automatic reset x 4<	14-64 Dead Time Compensation Zero Current Level	15-71 Defined Parameters	16-97 Alarm Word 8	32-38 Home Ramp Time

34-23 P0D 3 Read For Application  
 33-24 P0D 4 Read For Application  
 33-25 P0D 5 Read For Application  
 33-26 P0D 6 Read For Application  
 33-27 P0D 7 Read For Application  
 33-28 P0D 8 Read For Application  
 33-29 P0D 9 Read For Application  
 33-30 P0D 10 Read For Application  
**34-5\* Process Data**  
 34-50 Actual Position  
 34-56 Track Error  
**37-\*\*\* Application Settings**  
**37-0\* Application Mode**  
 37-00 Application Mode  
 \* [0] >Drive mode<  
 [1] >Position Control<  
**37-1\* Position Control**  
 37-01 Pos. Feedback Source  
 \* [0] >24V Encoder<  
 37-02 Pos. Target  
 37-03 Pos. Type  
 37-04 Pos. Velocity  
 37-05 Pos. Ramp Up Time  
 37-06 Pos. Ramp Down Time  
 37-07 Pos. Auto Brake Ctrl  
 [0] >Disable<  
 \* [1] >Enable<  
 37-08 Pos. Hold Delay  
 37-09 Pos. Coast Delay  
 37-10 Pos. Brake Delay  
 37-11 Pos. Brake Wear Limit  
 37-12 Pos. PID Anti Windup  
 [0] >Disable<  
 \* [1] >Enable<  
 37-13 Pos. PID Output Clamp  
 37-14 Pos. Ctrl. Source  
 \* [0] >DI<  
 [1] >FieldBus <  
 37-15 Pos. Direction Block  
 \* [0] No Blocking  
 [1] >Block Reverse<  
 [2] >Block Forward<  
 37-17 Pos. Ctrl Fault Behaviour  
 \* [0] >Ramp Down & Brake <  
 [1] >Brake Directly<  
 37-18 Pos. Ctrl Fault Reason  
 37-19 Pos. New Index  
 >0-255\*0  
 <

## 索引

## E

EMC..... 45

## I

IEC 61800-3..... 15, 45

## P

PELV..... 37, 48

## R

RFI 滤波器..... 15

## S

SIL2..... 4

SIL2 的 SILCL..... 4

## STO

取消激活..... 32

启用测试..... 32

手动重启..... 32

技术数据..... 34

激活..... 31

维护..... 33

自动重启..... 32

STO 的标准和合规性..... 4

## 串

串行通讯..... 17, 25, 39

## 主

## 主电源

(L1, L2, L3)..... 45

电压..... 25

电源数据..... 43

主菜单..... 23, 25

## 交

交流主电源..... 4, 15

交流波形..... 4

交流输入..... 4, 15

## 供

供电电压..... 19, 47

## 其

其他资源..... 3

## 具

具备资质的人员..... 5

## 冲

冲击..... 7

## 冷

冷却..... 7

冷却间隙..... 18

## 初

## 初始化

手动过程..... 26

步骤..... 26

## 功

功率因数..... 4, 18

## 参

参考值..... 25

## 反

反馈..... 18

## 启

启动..... 26

## 回

回收..... 4

## 在

在连接端子 27 的情况下执行 AMA..... 35

## 地

地线..... 10

## 处

处理说明..... 4

## 复

复位..... 24, 25, 26, 39

## 外

外部命令..... 4

外部控制器..... 3

## 存

存放..... 7

<b>安</b>		<b>控制卡</b>	
安全性.....	6	+10 V 直流输出.....	48
安装.....	7, 18	RS485 串行通讯.....	48
安装环境.....	7	性能.....	48
<b>导</b>		<b>操</b>	
导航键.....	20, 24, 25	操作.....	18
<b>屏</b>		操作键.....	20, 24
屏蔽电缆.....	18	<b>支</b>	
<b>干</b>		支路保护.....	49
干扰绝缘.....	18	<b>放</b>	
<b>并</b>		放电时间.....	5
并排安装.....	8	<b>故</b>	
<b>开</b>		故障日志.....	25
开环.....	48	<b>数</b>	
<b>快</b>		数字显示屏.....	20
快捷菜单.....	21, 25	数字输入.....	16
<b>意</b>		数字输出.....	47
意外启动.....	5, 39	<b>断</b>	
<b>手</b>		断路器.....	18
手动启动.....	25	<b>服</b>	
<b>批</b>		服务.....	39
批准和认证.....	4	<b>本</b>	
<b>报</b>		本地控制.....	25
报警记录.....	25	<b>机</b>	
<b>振</b>		机械制动控制.....	17
振动.....	7	<b>模</b>	
<b>接</b>		模拟输出.....	46
接地.....	14, 15, 18, 19	<b>横</b>	
接地三角形连接电源.....	15	横截面积.....	46
<b>控</b>		<b>浮</b>	
控制		浮动三角形连接电源.....	15
接线.....	10, 16, 18	<b>漏</b>	
特性.....	48	漏电电流.....	5, 10
端子.....	25, 41		



<b>热</b>		<b>约</b>	
热敏电阻.....	37	约定.....	51
<b>熔</b>		<b>线</b>	
熔断器.....	10, 18, 49	线缆规格.....	10
<b>环</b>		<b>继</b>	
环境条件.....	45	继电器输出.....	48
<b>用</b>		<b>维</b>	
用户继电器.....	32	维护.....	39
<b>电</b>		<b>编</b>	
电位均衡.....	11	编码器旋转.....	28
电压水平.....	46	编程.....	16, 25, 26
<b>电机</b>		<b>缩</b>	
保护.....	3	缩略语.....	51
功率.....	10, 25	<b>背</b>	
数据.....	27, 28	背板.....	7
状态.....	3	<b>能</b>	
电机输出.....	45	能效.....	43, 44
电流.....	4, 25, 28	能效等级.....	46
电缆.....	14, 10	<b>自</b>	
转速.....	28	自动启动.....	25, 29
电机自动整定.....	28	<b>菜</b>	
电气干扰.....	11	菜单结构.....	25
电源连接.....	10	菜单键.....	20, 24, 25
电缆布线.....	18	<b>规</b>	
电缆规格.....	14	规范.....	17
电缆长度.....	46	<b>警</b>	
<b>直</b>		警告和报警列表.....	41
直流电流.....	4	<b>设</b>	
<b>瞬</b>		设置.....	29
瞬态保护.....	4	<b>负</b>	
<b>端</b>		负载共享.....	5
端子			
输出端子.....	19		
端子紧固转矩.....	49		
<b>符</b>			
符号.....	51		
符合 EMC 规范的安装.....	10		
<b>系</b>			
系统反馈.....	3		

<b>起</b>		<b>降</b>	
起吊.....	7	降容.....	45
<b>跳</b>		<b>隔</b>	
跳线.....	16	隔离开关.....	19
<b>转</b>		隔离的主电源.....	15
转矩		<b>预</b>	
转矩特性.....	45	预期用途.....	3
<b>辅</b>		<b>高</b>	
辅助设备.....	18	高电压.....	5, 19
<b>输</b>		<b>默</b>	
输入		默认设置.....	26
功率.....	4, 10, 15, 18, 19		
数字输入.....	46		
电流.....	15		
端子.....	15, 19		
脉冲输入.....	47		
输入电压.....	19		
输入电源线路.....	18		
输出			
模拟输出.....	47		
输出电流.....	47		
输出电源线缆.....	18		
<b>过</b>			
过电流保护.....	10		
<b>运</b>			
运行命令.....	29		
<b>远</b>			
远程命令.....	3		
<b>选</b>			
选配设备.....	19		
<b>速</b>			
速度参考值.....	29, 35		
<b>铭</b>			
铭牌.....	7		
<b>间</b>			
间隙要求.....	7		





丹佛斯(上海)自动控制有限公司  
上海市宜山路900号  
科技大楼C楼20层  
电话:021-61513000  
传真:021-61513100  
邮编:200233

丹佛斯(上海)自动控制有限公司北京办事处  
北京市朝阳区工体北路甲2号盈科中心A栋20层  
电话:010-85352588  
传真:010-85352599  
邮编:100027

丹佛斯(上海)自动控制有限公司广州办事处  
广州市珠江新城花城大道87号高德置地广场B塔704室  
电话:020-28348000  
传真:020-28348001  
邮编:510623

丹佛斯(上海)自动控制有限公司成都办事处  
成都市下南大街2号宏达国际广场11层1103-1104室  
电话:028-87774346, 43  
传真:028-87774347  
邮编:610016

丹佛斯(上海)自动控制有限公司青岛办事处  
青岛市山东路40号广发金融大厦1102A室  
电话:0532-85018100  
传真:0532-85018160  
邮编:266071

丹佛斯(上海)自动控制有限公司青岛办事处  
青岛市山东路40号广发金融大厦1102A室  
电话:0532-85018100  
传真:0532-85018160  
邮编:266071

丹佛斯(上海)自动控制有限公司西安办事处  
西安市二环南路88号老三届世纪星大厦25层C座  
电话:029-88360550  
传真:029-88360551  
邮编:710065

Danfoss 对其目录、手册以及其它印刷资料可能出现的错误不负任何责任。Danfoss 保留未预先通知而更改产品的权利。该限制并适用于已订购但更改并不会过多改变已同意规格的货物。本材料所引用的商标均为相应公司之财产。Danfoss 及 Danfoss 的标记均为 Danfoss A/S 之注册商标。版权所有。

Danfoss A/S  
Ulsnaes 1  
DK-6300 Graasten  
vlt-drives.danfoss.com

