



台达 马达驱动器

VFD-F 系列切换 CP2000 系列 指南手册

台达 马达驱动器

VFD-F 系列切换 CP2000 系列

指南手册

目录

01-尺寸比较.....	第1-1页
02-数字操作器比较表.....	第2-1页
03-端子比较表.....	第3-1页
04-CP2000 & VFD-F配线图之比较.....	第4 -1页
05-CP2000 降载曲线图.....	第5-1页
06-CP2000选购配件.....	第6-1页
07-VFD-F 与 CP2000 参数对照表.....	第7-1页

01 - 尺寸比较

Voltage	VFD-F Models	CP2000 Models	VFD-F			CP2000		
			W	H	D	W	H	D
220V Models	VFD007F23A	VFD007CP23A-21	150.0 [5.91]	135 [5.32]	260.0 [10.24]	130.0 [5.12]	250.0 [9.84]	170.0 [6.69]
	VFD015F23A	VFD015CP23A-21						
	VFD022F23A	VFD022CP23A-21						
	VFD037F23A	VFD037CP23A-21						
	VFD055F23A	VFD055CP23A-21	200.0 [7.88]	323.0 [12.72]	183.2 [7.22]	190.0 [7.48]	320.0 [12.60]	190.0 [7.48]
	VFD075F23A	VFD075CP23A-21						
	VFD110F23A	VFD110CP23A-21						
	VFD150F23A	VFD150CP23A-21	250.0 [9.84]	403.8 [15.90]	205.4 [8.08]	250.0 [9.84]	400.0 [15.75]	210.0 [8.27]
	VFD185F23A	VFD185CP23A-21						
	VFD220F23A	VFD220CP23A-21	370.0 [14.57]	589.0 [23.19]	260.0 [10.24]	330.0 [12.99]	688.3 [27.10]	275.0 [10.83]
	VFD300F23A	VFD300CP23A-21						
	VFD370F23A	VFD370CP23A-21						
		VFD450CP23A-21	-	-	-	370.0 [14.57]	715.8 [28.18]	300.0 [11.81]
		VFD550CP23A-21						
	VFD750CP23A-21							
	VFD900CP23A-21							

Unit: mm [inch]

Voltage	VFD-F Models	CP2000 Models	VFD-F			CP2000		
			W	H	D	W	H	D
460V Models	VFD007F43A	VFD007CP43A-21	150.0 [5.91]	135 [5.32]	260.0 [10.24]	130.0 [5.12]	250.0 [9.84]	170.0 [6.69]
	VFD015F43A	VFD015CP43A-21						
	VFD022F43A	VFD022CP43A-21						
	VFD037F43A	VFD037CP43A-21						
	VFD055F43A	VFD055CP43A-21	200.0 [7.88]	323.0 [12.72]	183.2 [7.22]	190.0 [7.48]	320.0 [12.60]	190.0 [7.48]
	VFD075F43A	VFD075CP43A-21						
	VFD110F43A	VFD110CP43A-21						
	VFD150F43A	VFD150CP43A-21	250.0 [9.84]	403.8 [15.90]	205.4 [8.08]	250.0 [9.84]	400.0 [15.75]	210.0 [8.27]
	VFD185F43A	VFD185CP43A-21						
	VFD220F43A	VFD220CP43A-21	370.0 [14.57]	595.0 [23.43]	26.0 [10.24]	330.0 [12.99]	688.3 [27.10]	275.0 [10.83]
	VFD300F43A	VFD300CP43A-21						
	VFD370F43A	VFD370CP43A-21						
	VFD450F43A	VFD450CP43A-21	370.0 [14.57]	589.0 [23.19]	26.0 [10.24]	370.0 [14.57]	715.8 [28.18]	300.0 [11.81]
	VFD550F43A	VFD550CP43A-21						
	VFD750F43A	VFD750CP43A-21						
	VFD900F43C	VFD900CP43A-21						
	VFD1100F43C	VFD1100CP43A-21	425.0 [16.73]	850.0 [33.46]	264.0 [10.39]	420.0 [12.54]	940.0 [37.00]	300 [11.81]
	VFD1320F43A	VFD1320CP43A-21						
	VFD1600F43A	VFD1600CP43A-21	547.0 [21.54]	1357.6[5 3.45]	360.0 [14.17]	500.0 [16.69]	1240.2[4 8.83]	397.0 [15.63]
	VFD1850F43A	VFD1850CP43A-21						
VFD2200F43A	VFD2200CP43A-21							
	VFD2800CP43A-21	-	-	-	700.0 [27.56]	1745.0[6 8.70]	404.0 [15.91]	
	VFD3150CP43C-21							
	VFD3550CP43C-21							
	VFD4000CP43C-21							

Unit: mm [inch]

02 - 数字操作器 比较表

型号	标准	选配
VFD-F	数字操作器 VFD-PU01 机构尺寸 	数字操作器KPF-CC01机构尺寸
CP2000	数字操作器 KPC-CC01 机构尺寸 	数字操作器 KPC-CE01 机构尺寸

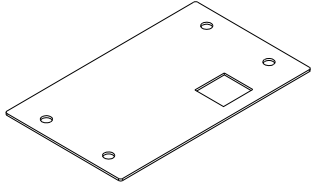
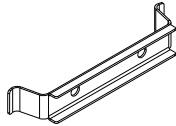
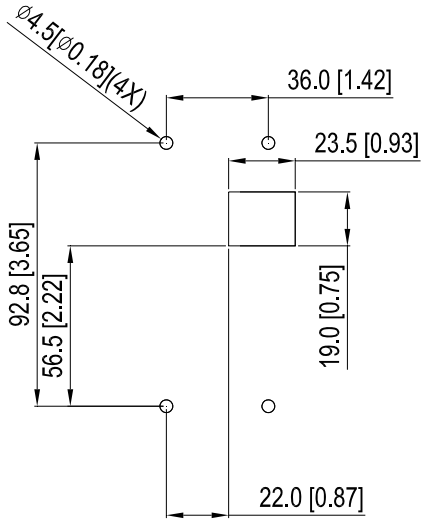
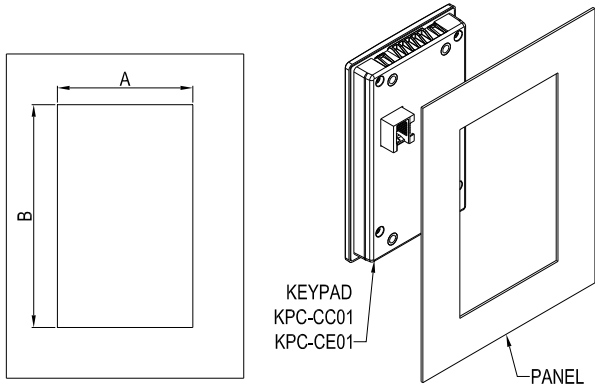
Unit: mm[inch]

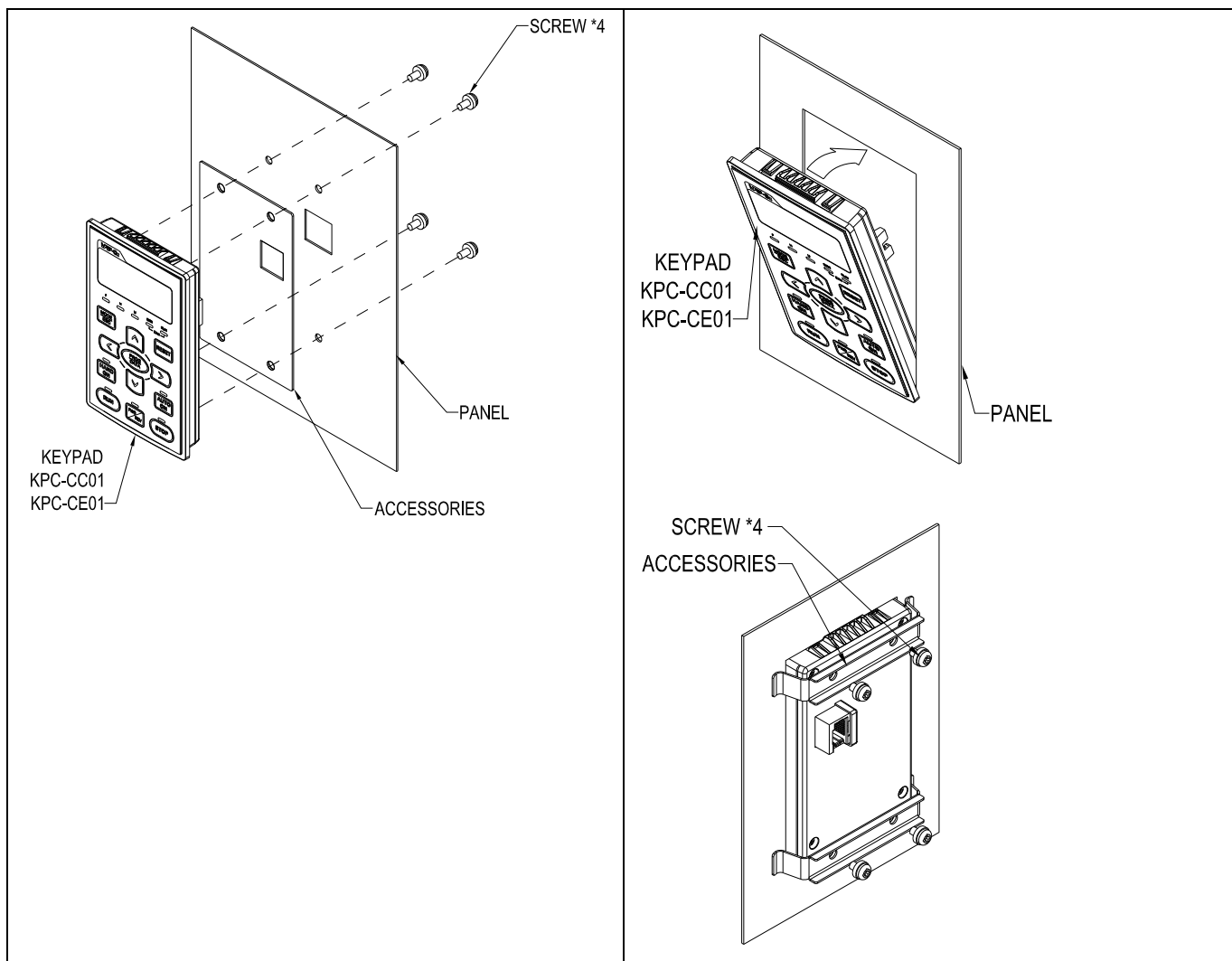
◆ 安装 CP2000 数字操作器

面板嵌入式安装 (MKC-KPPK)

型号: MKC-KPPK, 客户可自行做凸盘式安装或是平盘式安装, 保护等级为 IP56。

适用于数字操作器(KPC-CC01 & KPC-CE01)

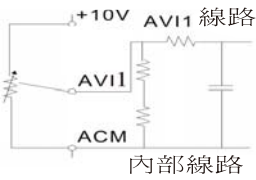
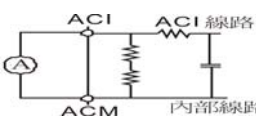
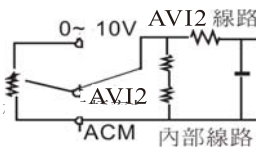
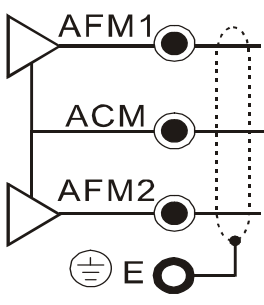
凸盘安装	平盘安装																								
accessories*1  螺丝*4 ~M4*p 0.7 *L8mm 扭力『10-12kg-cm (8.7-10.4lb-in.)』	accessories*2  螺丝*4 ~M4*p 0.7 *L8mm 扭力『10-12kg-cm (8.7-10.4lb-in.)』																								
开孔尺寸图 单位: mm [inch] 	开孔尺寸图 单位: mm [inch]  一般开孔尺寸 <table border="1" data-bbox="820 1361 1481 1462"> <thead> <tr> <th>面板厚度</th> <th>1.2mm</th> <th>1.6mm</th> <th>2.0mm</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>A</td> <td colspan="3">66.4 [2.614]</td> </tr> <tr> <td>B</td> <td>110.2 [4.339]</td> <td>111.3 [4.382]</td> <td>112.5 [4.429]</td> </tr> </tbody> </table> <p style="text-align: right;">*容许误差:±0.15mm /±0.0059inch</p> 开孔尺寸【具有防水保护等级 IP56】 <table border="1" data-bbox="820 1559 1481 1704"> <thead> <tr> <th>面板厚度</th> <th>1.2mm</th> <th>1.6mm</th> <th>2.0mm</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>A</td> <td colspan="3">66.4 [2.614]</td> </tr> <tr> <td>B</td> <td colspan="3">110.8 [4.362]</td> </tr> </tbody> </table> <p style="text-align: right;">*容许误差:±0.15mm /±0.0059inch</p>	面板厚度	1.2mm	1.6mm	2.0mm	A	66.4 [2.614]			B	110.2 [4.339]	111.3 [4.382]	112.5 [4.429]	面板厚度	1.2mm	1.6mm	2.0mm	A	66.4 [2.614]			B	110.8 [4.362]		
面板厚度	1.2mm	1.6mm	2.0mm																						
A	66.4 [2.614]																								
B	110.2 [4.339]	111.3 [4.382]	112.5 [4.429]																						
面板厚度	1.2mm	1.6mm	2.0mm																						
A	66.4 [2.614]																								
B	110.8 [4.362]																								



03 - 端子比较表

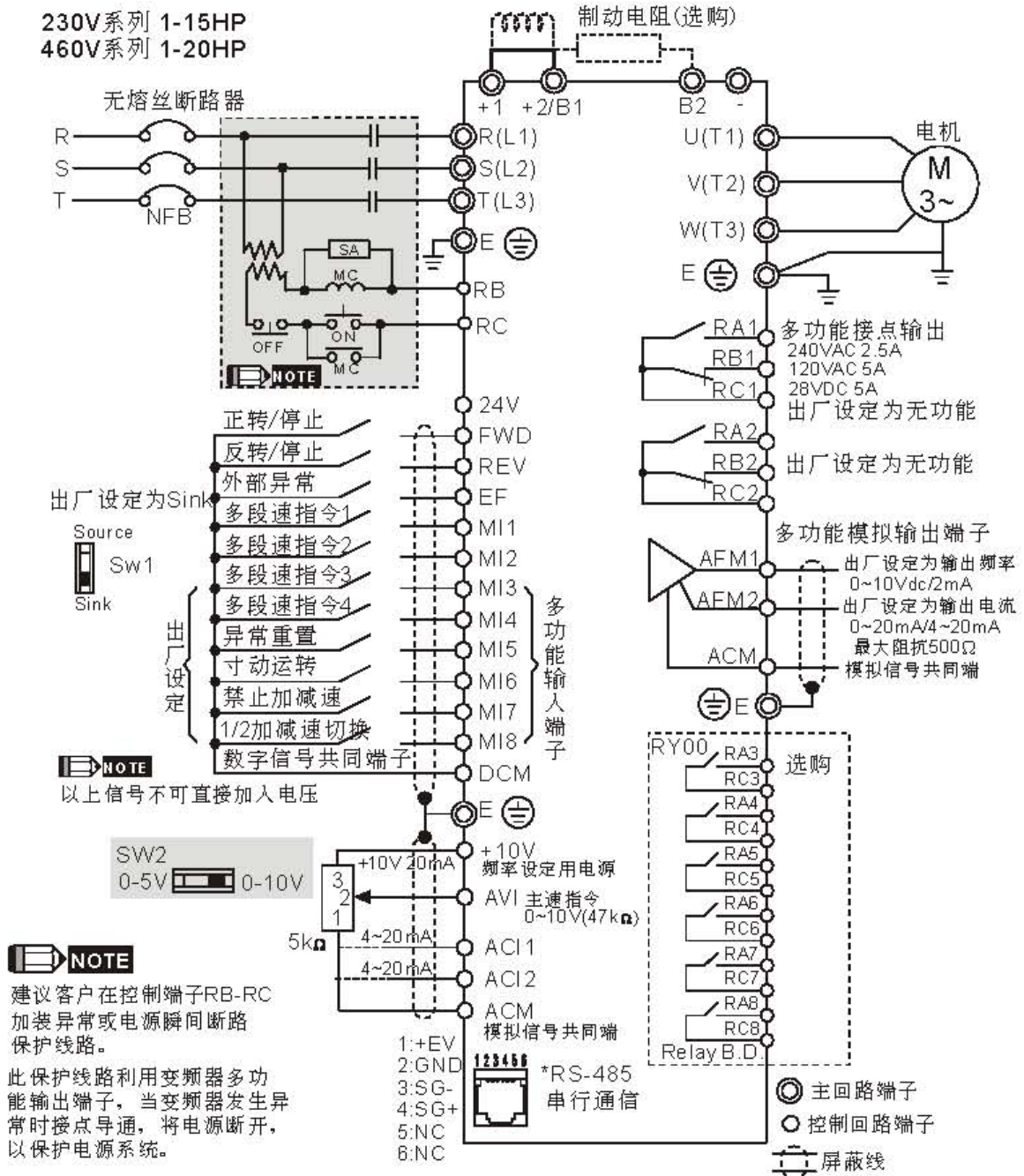
VFD-F			VFD-CP2000		
端子 记号	端子功能说明	出厂设定	端子 记号	功能说明	出厂设定(NPN 模式)
+24V	数字控制信号的共同端 (Source)	+24V 20mA	+24V	数字控制信号的共同端(Source)	+24V±5% 200mA
DCM	数字控制信号的共同端 (Sink)	多功能输入端子的共同端子	COM	数字控制信号的共同端(Sink)	多功能输入端子的共同端子
FWD	正转运转-停止指令	—	FWD	正转运转-停止指令	端子 FWD-DCM 间: 导通(ON); 正转运转: 断路(OFF), 减速停止
REV	反转运转-停止指令	—	REV	反转运转-停止指令	端子 REV-DCM 间: 导通(ON); 反转运转: 断路(OFF), 减速停止
MI1	多功能输入选择一	出厂设定为多段速一指令	MI1	多功能输入选择一	端子 MI1~MI8 的功能选择, 可参考参数 02-01~02-08 多功能输入选择
MI2	多功能输入选择二	出厂设定为多段速二指令	MI2	多功能输入选择二	导通时(ON)时, 动作电流为 6.5mA ≥11Vdc; 断路时(OFF), 容许漏电流为 10μA ≤11Vdc
MI3	多功能输入选择三	出厂设定为多段速三指令	MI3	多功能输入选择三	
MI4	多功能输入选择四	出厂设定为多段速四指令	MI4	多功能输入选择四	
MI5	多功能输入选择五	出厂设定为异常重置指令	MI5	多功能输入选择五	
MI6	多功能输入选择六	出厂设定为寸动运转	MI6	多功能输入选择六	
MI7	多功能输入选择七	出厂设定为加减速禁止指令	MI7	多功能输入选择七	
MI8	多功能输入选择八	出厂设定为加减速时间切换 1	MI8	多功能输入选择八	
—	—	—	DCM	数字频率信号的共同端	
EF	外部异常输入	—	—	—	—
RA1	多功能 Relay1 输出接点 (常开 a)	240VAC 2.5A	RA1	多功能输出接点 1(Relay 常开 a)	电阻式负载
RB1	多功能 Relay1 输出接点 (常闭 b)	120VAC 5A	RB1	多功能输出接 1(Relay 常闭 b)	5A(N.O.)/3A(N.C.) 250VAC
RC1	多功能 Relay1 输出接点共同端	28VDC5 A	RC1	多功能输出接点共同端(Relay)	5A(N.O.)/3A(N.C.) 30VDC
RA2	多功能 Relay2 输出接点 (常开 a)	—	RA2	多功能输出接点 2(Relay 常开 a)	电感性负载 (COS 0.4)
RB2	多功能 Relay2 输出接点 (常闭 b)	—	—	—	—
RC2	多功能 Relay2 输出接点共同端	—	RC2	多功能输出接点共同端(Relay)	2.0A(N.O.)/1.2A(N.C.) 250VAC
—	—	—	RA3	多功能输出接点 3(Relay 常开 a)	2.0A(N.O.)/1.2A(N.C.) 30VDC
—	—	—	RC3	多功能输出接点共同端(Relay)	输出各种监视讯号, 如运转中、频率到达、过载指示等信号。
+10V	速度设定用电源	+10V 20mA	+10V	速度设定用电源	模拟频率设定用电源+10Vdc 20mA

03 - 端子比较表

VFD-F			VFD-CP2000		
端子记号	端子功能说明	出厂设定	端子记号	功能说明	出厂设定(NPN 模式)
AVI	模拟电压频率指令	0~+10V 对应最高操作频率	AVI1	 <p>模拟电压频率指令</p>	阻抗: 20kΩ 范围: 0~20mA/0~10V= 0~最大输出频率(Pr.01-00) 切换插槽: AVI Switch 出厂设定为 0~10V
ACI1/2	模拟电流频率指令	4~20mA 对应最高操作频率	ACI	 <p>模拟电压频率指令</p>	阻抗: 250Ω 范围: 0~20mA/0~10V= 0~最大输出频率(Pr.01-00) 切换插槽: ACI Switch 出厂设定为 0~20mA
—	—	—	AVI2	 <p>模拟电压频率指令</p>	阻抗: 20kΩ 范围: 0~10VDC= 0~最大输出频率(Pr.01-00)
AFM1	多机能模拟电压输出 1	0~10V 对应最高操作频率	AFM1		阻抗: 100Ω (电压输出) 输出电流: 20mA max 分辨率: 0~10V 对应最大操作频率 范围: 0~10V/0~20mA
AFM2	多机能模拟电压输出 2	0~20mA, 4~20mA 对应 2 倍输出电流	AFM2		切换插槽: AFM Switch 出厂设定为 0~10V
ACM	模拟控制信号共同端	—	ACM	模拟控制信号共同端	模拟信号共同端子
—	—	—	S1	出厂时为短路状态。	
—	—	—	SCM	Power removal safety function for EN954-1 and IEC/EN61508	

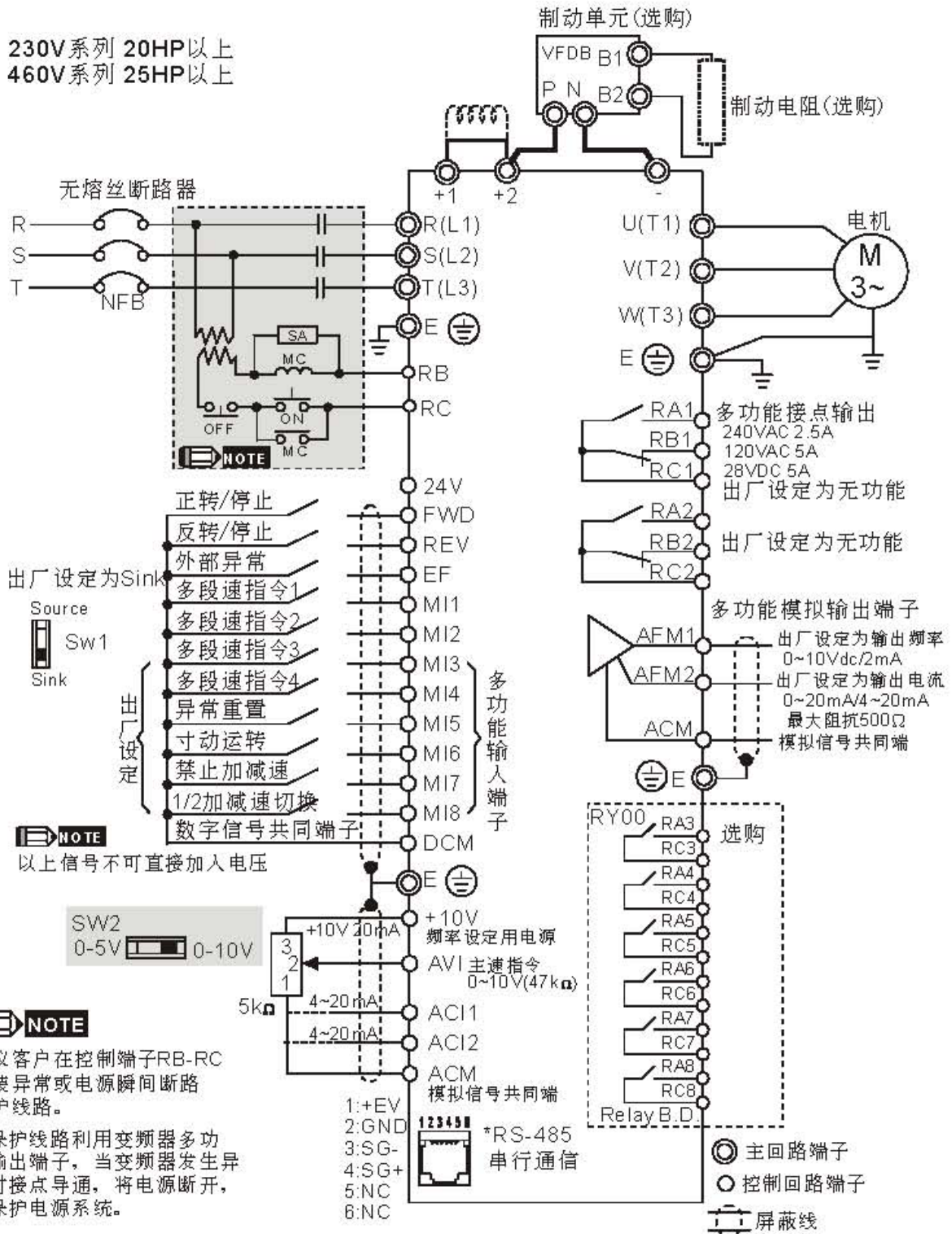
04 - CP2000 & VFD-F 配线图 之 比较

◆VFD-F 配线图



◆VFD-F 配线图 续

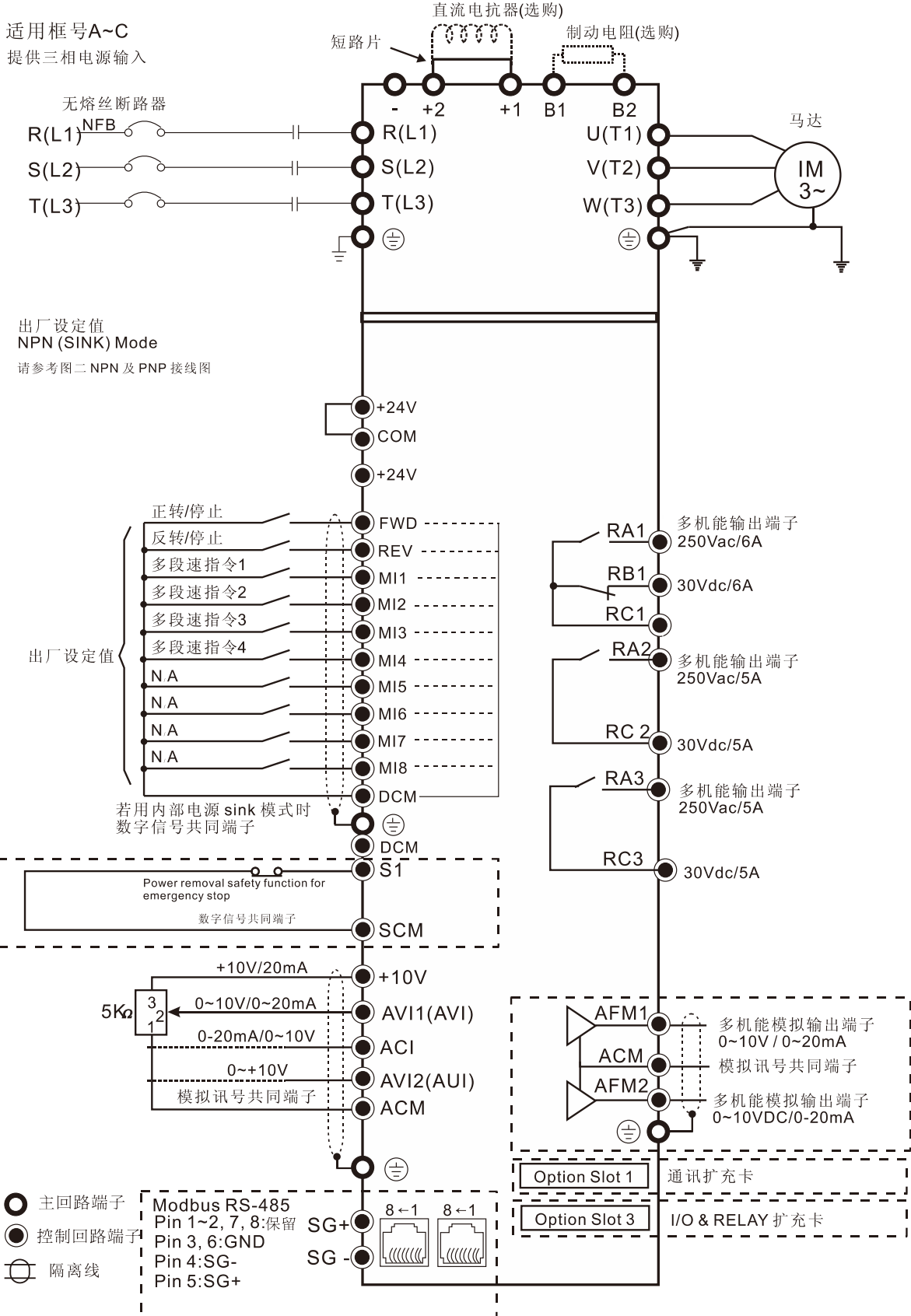
230V系列 20HP以上
460V系列 25HP以上



◆CP2000 配线图

230V 系列, 0.5HP ~ 40HP 机种

460V 系列, 0.5HP ~ 50 HP 机种



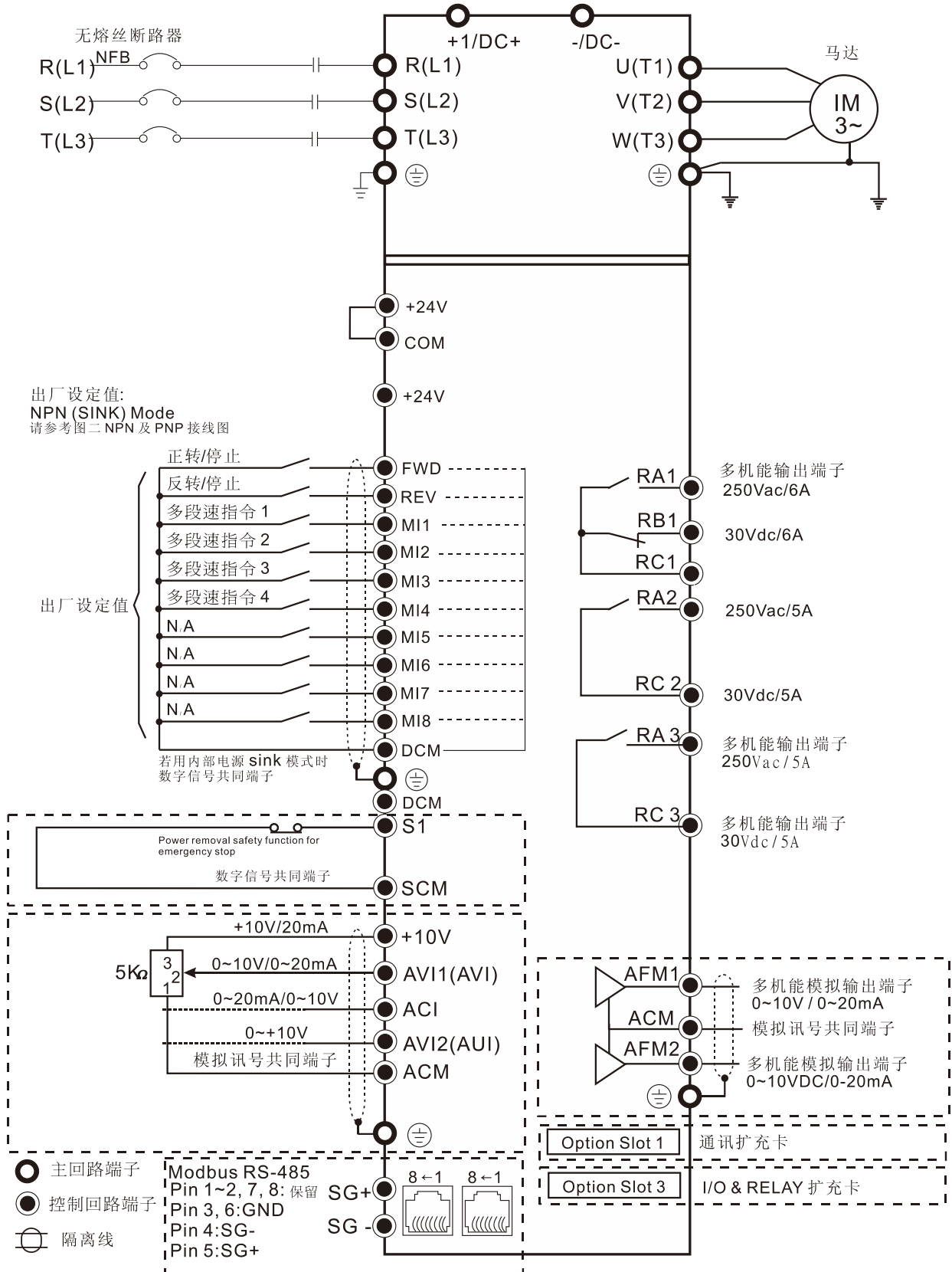
◆CP2000 配线图

230V 系列, 40HP ~ 60HP 机种

460V 系列, 50HP ~ 125 HP 机种

适用框号 D

提供三相电源输入

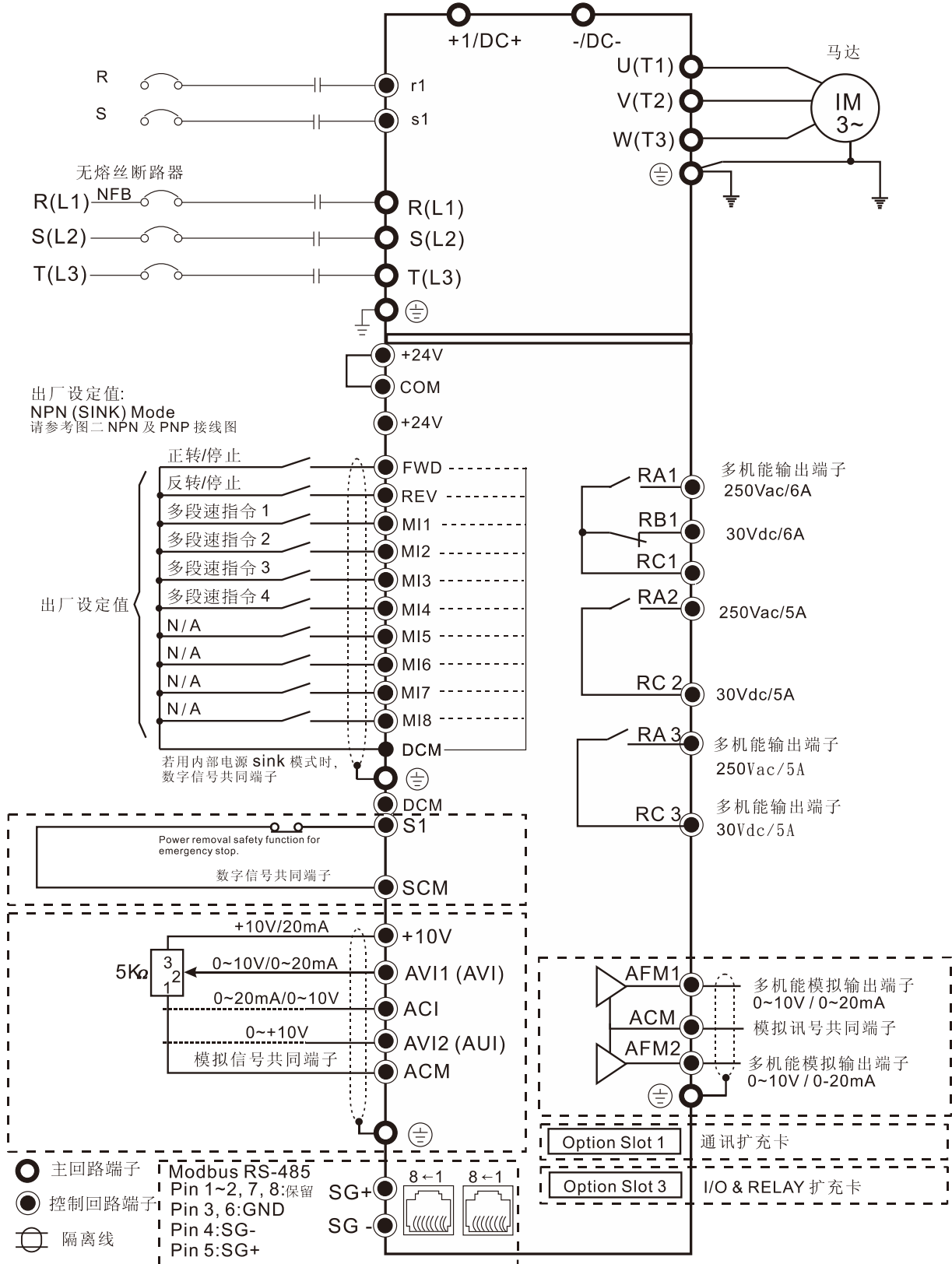


◆CP2000 配线图

230V 系列, 60HP ~ 125HP 机种

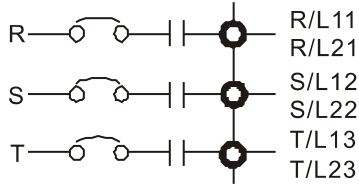
460V 系列, 125HP ~ 536 HP 机种

适用框号E和以上
提供三相电源输入

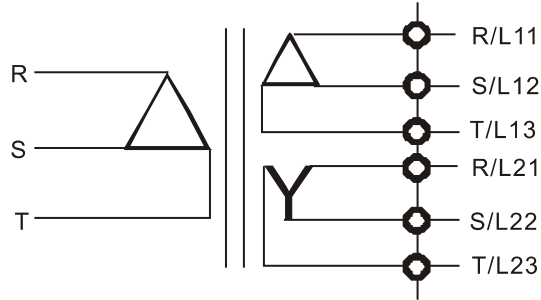


◆CP2000 框架 G & 框架 H 输入电源端子

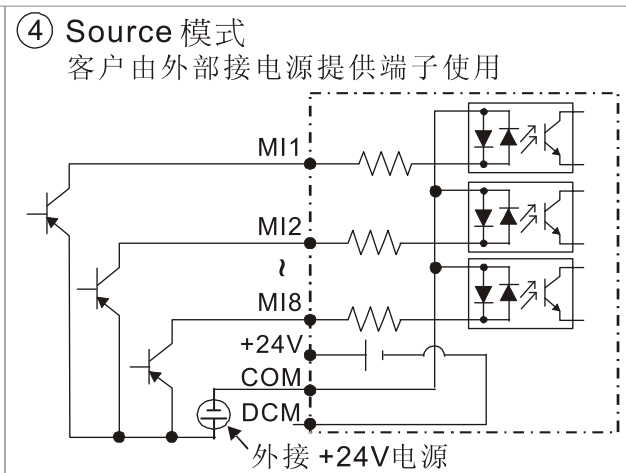
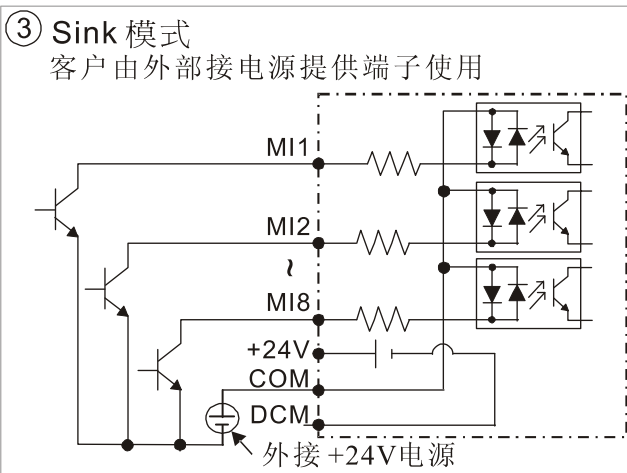
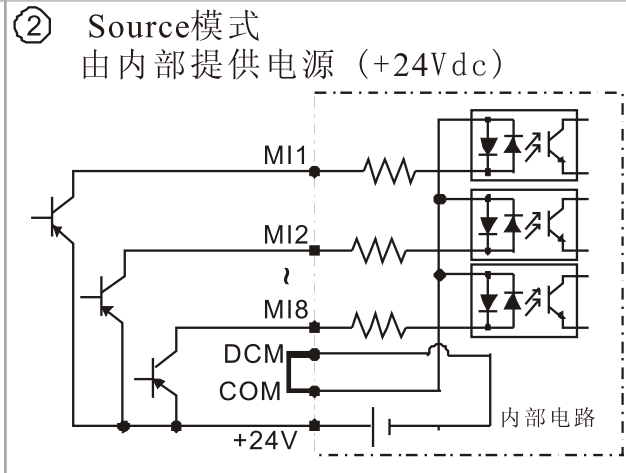
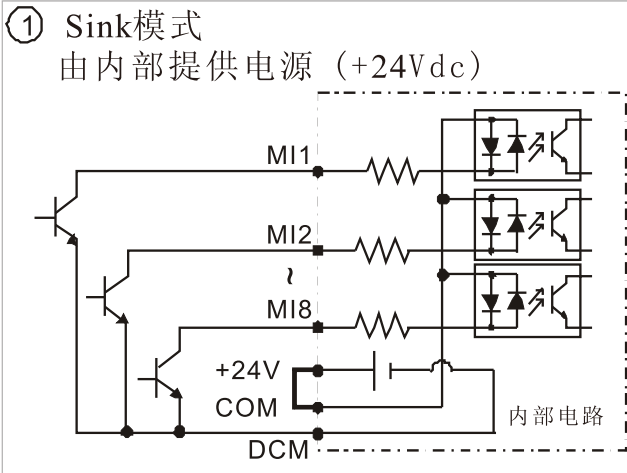
框架G及H输入电源端子
提供三相电源输入
保险丝或
无熔丝开关



提供12脉波电源输入



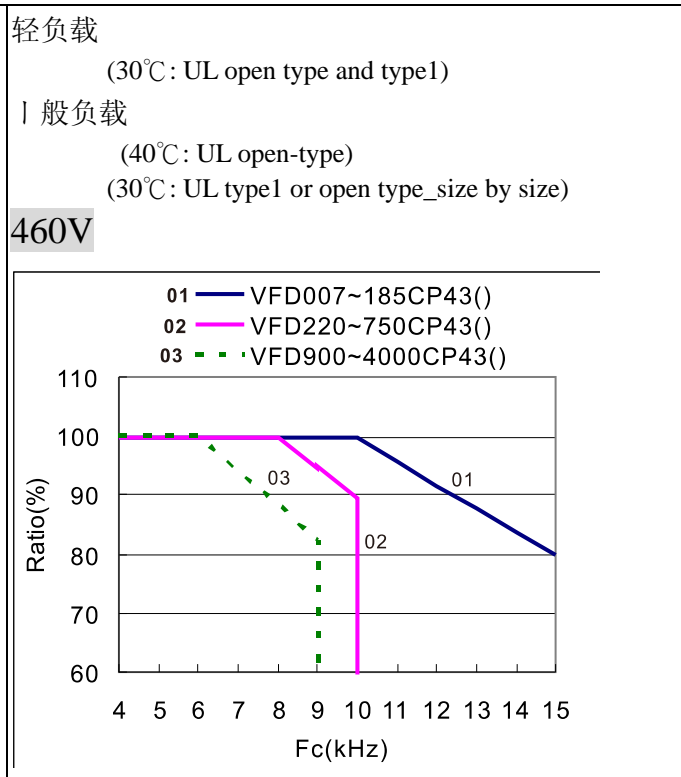
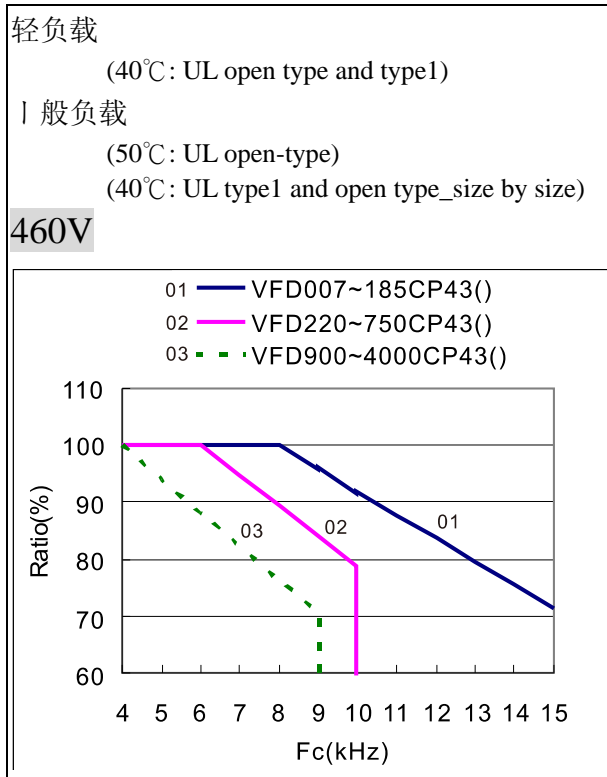
◆CP2000 SINK (NPN) /SOURCE (PNP) 模式切换端子说明



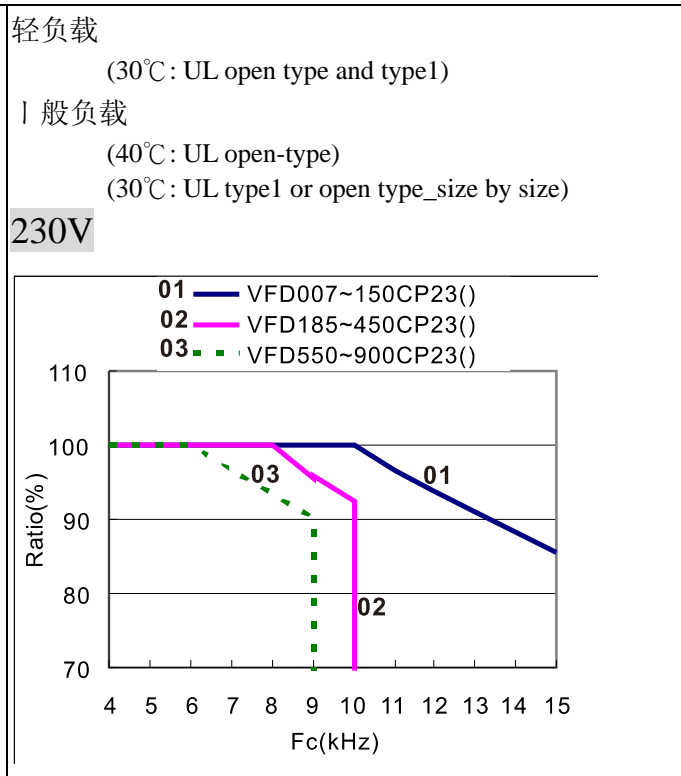
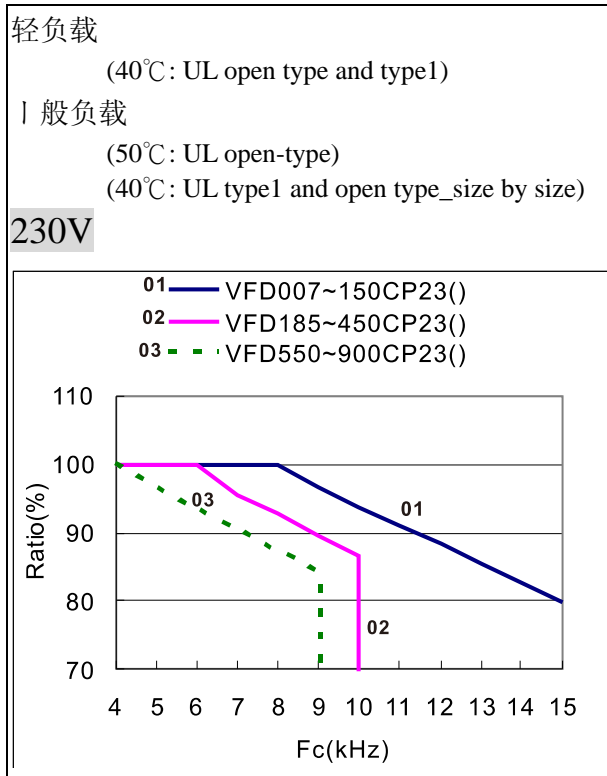
05 - CP2000 降载曲线图

◆降载曲线图

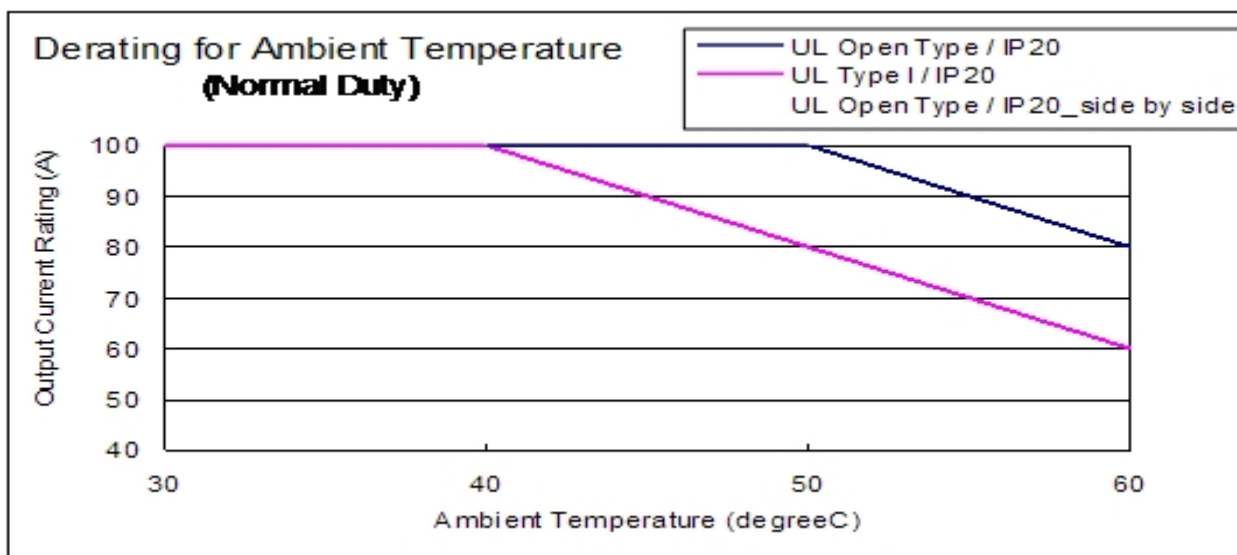
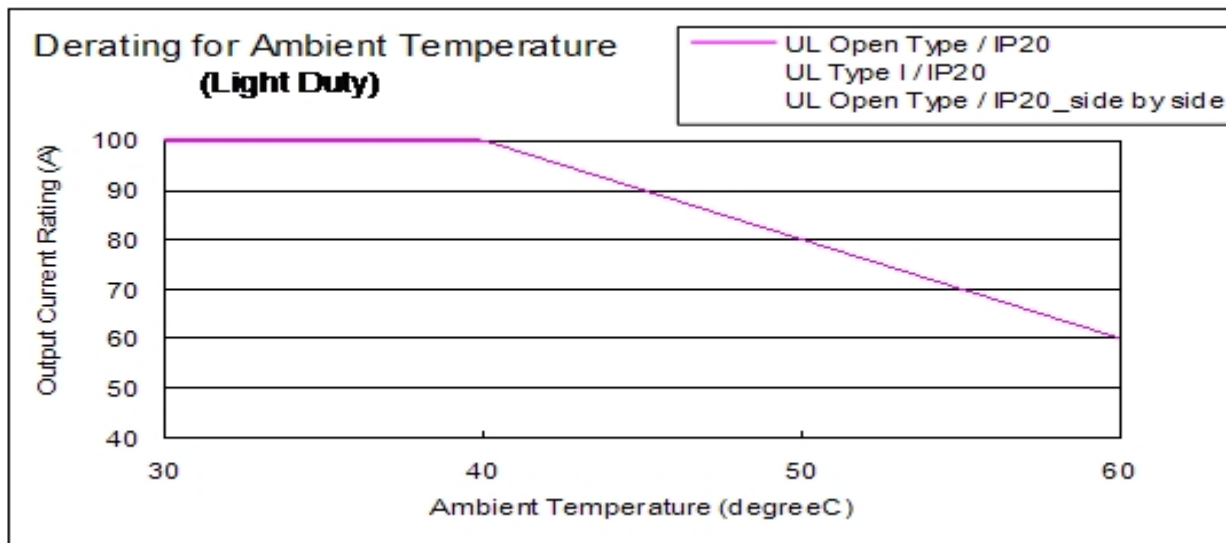
▲460V:



▲230V:

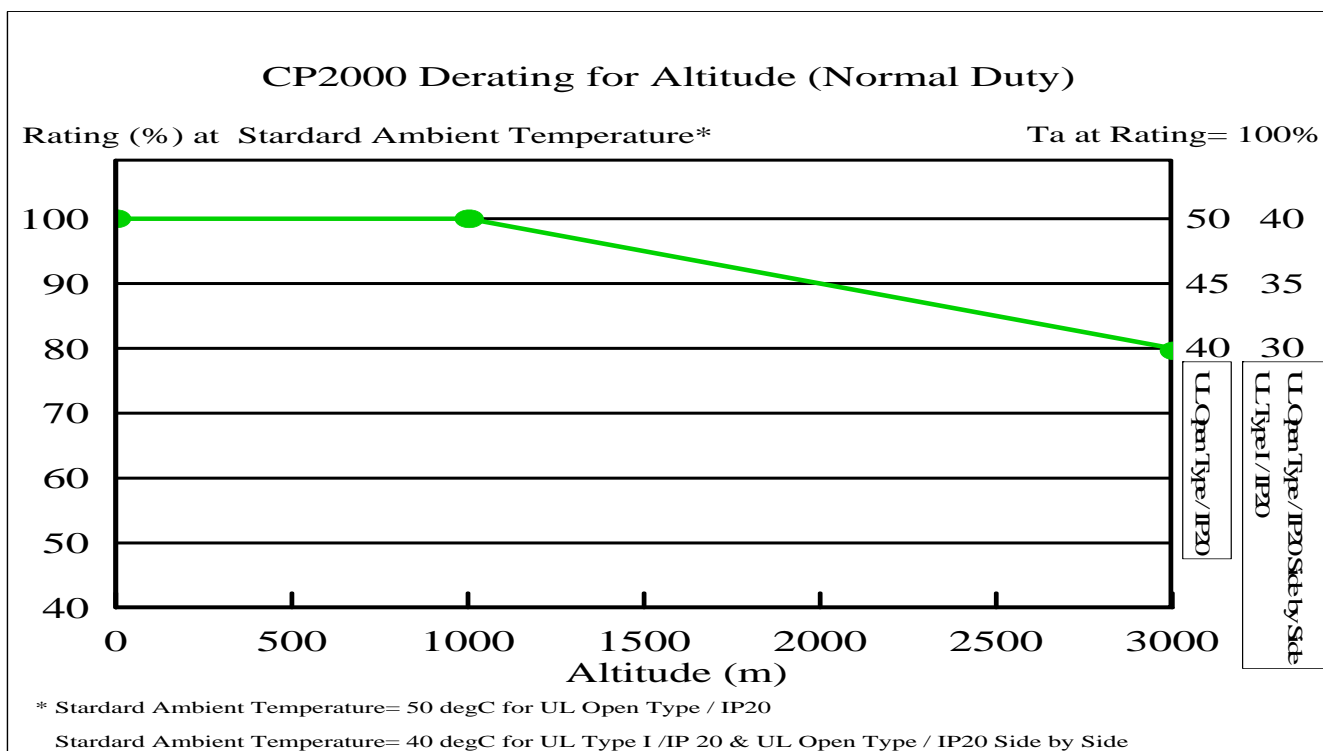
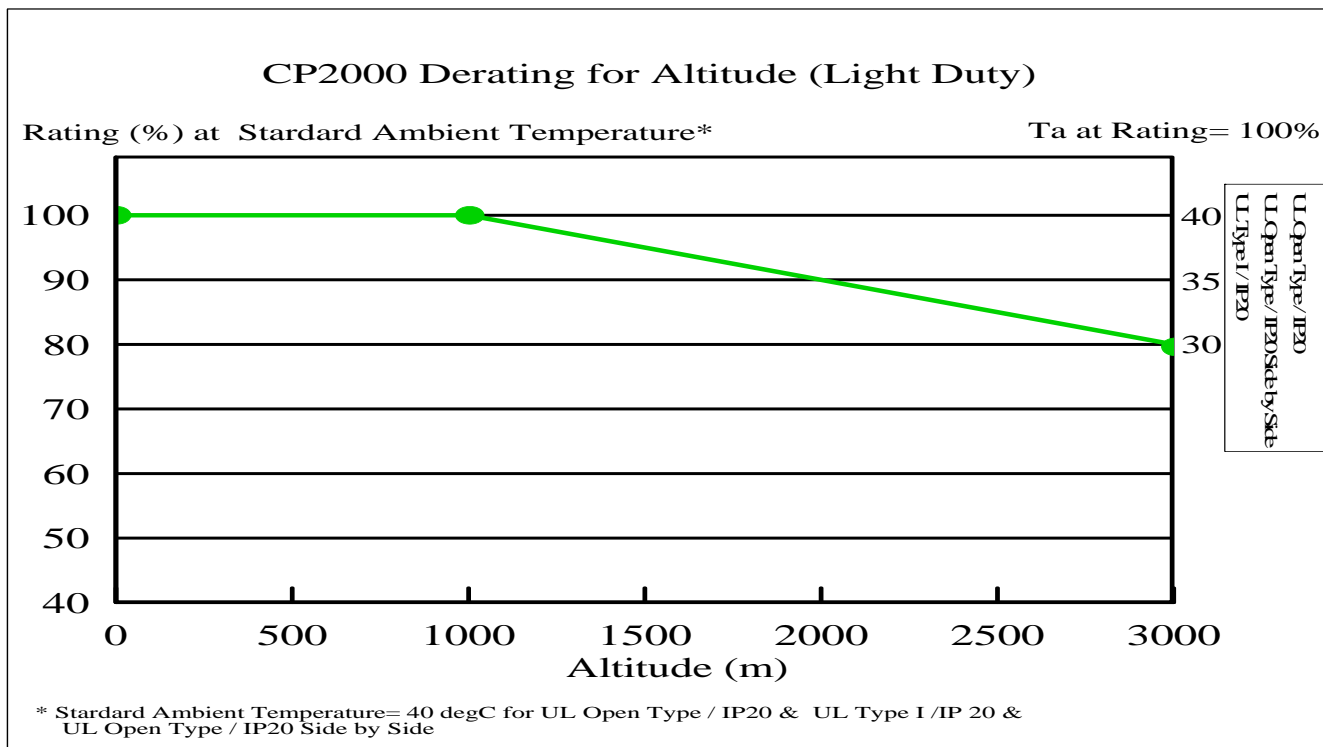


◆环境温度降载曲线图



操作条件	环境温度限制
UL Type I / IP20 UL Open Type / IP20 (Light Duty 轻负载)	操作于额定电流状态时，环温需处在-10 ~ +40°C间。当环温超过 40°C，每升高 1°C，需降低 2%之额定电流，最高环温可至 60°C。
UL Type I / IP20 (Normal Duty 一般负载)	操作于额定电流状态时，环温需处在-10 ~ +40°C间。当环温超过 40°C，每升高 1°C，需降低 2%之额定电流，最高环温可至 60°C。
UL Open Type / IP20 (Normal Duty 一般负载)	操作于额定电流状态时，环温需处在-10 ~ +50°C间。当环温超过 50°C，每升高 1°C，需降低 2%之额定电流，最高环温可至 60°C。

◆高海拔降载曲线图



操作条件	环境温度限制
(Light Duty 轻负载) (Normal Duty 一般负载)	驱动器使用于海拔 0-1000 公尺时，依一般操作限制应用。当使用于海拔 1000-3000 公尺时，高度每升高 100 公尺，需减少 2%之额定电流或降低 0.5°C 之操作环温。而在接地系统采 Corner Grounded 时，仅可操作在海拔 2000 公尺以下。

06 - CP2000 选购配件

类别	配件	型号
网络通讯	DeviceNet	CMC-DN01
	EtherNet/IP	CMC-EIP01
	Modbus TCP/IP	CMC-MOD01
	Profibus DP	CMC-PD01
	CANopen	EMC-COP01
	CANOpen Breakout Box	TAP-CN03
	CANopen Communication Cable 500mm	TAP-CB03
	CANopen Communication Cable 1000mm	TAP-CB04
输入/输出	Digital Input	EMC-D42A/EMC-D611A
	Digital Output	EMC-D42A/EMC-R6AA
数字操作器	LCD Keypad	KPC-CC01
	LED Keypad	KPC-CE01
	Panel Mounitng Kit	(MKC-KPPK)
面板嵌入式安装	Frame A	MKC-AFM/MKC-AFM1
	Frame B	MKC-BFM
	Frame C	MKC-CFM
USB/RS485 通讯转换模块	USB Gateway	IFD6530

07 - VFD-F 参数 与 CP2000 参数 对照表**◆VFD-F-Group00-使用者参数 vs. CP2000 对应参数**

VFD-F-Group00-使用者参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
00-00	软件版本	###	00-06	软件版本	###
	Read Only			Read Only	
00-01	监视驱动器状态 (错误代码)	##	N/A		
	Read-only00: 无异常 01: oc(过电流) 02: ov(过电压) 03: oH(过热) 04: oL(驱动器过载) 05: oL1(电子热动电驿) 06: EF(外部异常) 07: occ(驱动模块异常) 08: CF3(硬件线路异常) 09: HPF(保护线路异常) 10: ocA(加速中过电流) 11: ocd(减速中过电流) 12: ocn(恒速中过电流) 13: GFF(接地故障) 14: Lv(低电压) 15: CF1(写入异常) 16: CF2(读出异常) 17: bb(外部遮断) 18: oL2(马达过载) 19: 保留 20: codE(软件或密码保护) 21: EF1(外部紧急停止) 22: PHL(欠相 Phase Loss) 23: Lc (Low Current) 24: FbL(Feedback Loss) 25:保留 26:FAnP(Fan Power Fault) 27:FF1(Fan1 Fault) 28:FF2(Fan2 Fault)				

◆VFD-F-Group00-使用者参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group00-使用者参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
	29:FF3(Fan3 Fault) 30:FFo(All Fan Fault) 31:FF12(Fan1&2 Fault) 32:FF13(Fan1&3 Fault) 33:FF23(Fan2&3 Fault) 34:Fv(gate drive low volt) 41: HPF1 (GFF) 42: HPF2 (CC) 43: HPF3 (OC) 44: HPF4 (OV) 45: CF3.3 (U current sensor) 46: CF3.4 (V current sensor) 47: CF3.5 (W current sensor) 48: CF3.6 (DC Bus) 49: CF3.7 (Isum) 50: CF3.8 (OH)		N/A		
00-02	LED status (Read Only)	##	N/A		
	Bit 0-1: 00: RUN LED OFF, STOP LED ON 01: RUN LED BLINK, STOP LED ON 10: RUN LED ON, STOP LED BLINK 11: RUN LED ON, STOP LED OFF Bit 2: 1: JOG ON Bit 3-4: 00: REV LED OFF, FWD LED ON 01: REV LED BLINK, FWD LED ON 10: REV LED ON, FWD LED BLINK 11: REV LED ON, FWD LED OFF Bit 5-7: Reserved				
00-03	设定频率(F)或闭回路控制设定点	###.##	00-03	开机显示画面选择	0
	Read Only			0: F (频率指令) 1: H (输出频率) 2: U (使用者定义) 3: A (输出电流)	

◆VFD-F-Group00-使用者参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group00-使用者参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
00-04	输出频率(H)	##.##	00-04	多功能显示选择（使用者定义）	0
	Read Only			0: 显示驱动器至电机之输出电流（A）	
00-05	输出电流(A)	##.#	1: 显示计数值（c）		
	Read Only		2: 显示驱动器实际输出频率（H）		
00-06	DC-BUS电压(U)	##.##	3: 显示驱动器内直流侧之电压值DC-BUS电压（u）		
	Read Only		4: 显示驱动器之U, V, W输出电压值（E）		
00-07	输出电压(E)	##.##	5: 显示驱动器输出之功因角度（n）		
	Read Only		6: 显示驱动器输出之功率kW（P）		
00-08	输出功因角度(n)	##	8: 显示驱动器估算之输出转矩N-m %（t）		
	Read Only		10: 显示PID回授值%（b）		
00-09	输出功率(P/q)KW	##	11: 显示AVI模拟输入端子之讯号值 %（1.）		
	Read Only		12: 显示ACI模拟输入端子之讯号值 %（2.）		
00-10	回授信号实际值	##	13: 显示AUI模拟输入端子之讯号值 %（3.）		
	Read Only		14: 显示驱动器功率模块IGBT的温度 °C（i.）		
00-11	回授信号(%)	##	15: 显示驱动器散热片温度 °C（c.）		
	Read Only		16: 数字输入 ON/OFF 状态（i）		
00-12	使用者输出(Low) uL0 - 99.99	##.##	17: 数字输出 ON/OFF 状态（o）		
	Read Only		18: 显示正在执行多段速的段速（S）		
00-13	使用者输出(High) uH0-9999	####	19: 数字输入对应之CPU 脚位状态（d.）		
	Read Only		20: 数字输出对应之CPU 脚位状态（O.）		
00-14	PLC time	##	25: 显示oL counter（h.）		
	Read Only		26: GFF 的Percent值		
00-15	输出转矩量(N.m)	##.#	27: DC-BUS 涟波电压（r.）		
	Read Only		28: 显示PLC缓存器D1043之值（C）		
			30: 使用者定义输出显示(U)		
			31: 参数00-05使用者增益显示(K)		

◆VFD-F Group 01 - 基本参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group01-基本参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
01-00	最大操作频率	60.00	01-00	最高操作频率	60.00/ 50.00
	50.0~120.00 Hz			50.00~600.00Hz	
01-01	最大频率设定	60.00	01-01	电机1输出最高频率设定	60.00/ 50.00
	0.10~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
01-02	最大输出电压设定	220.0 440.0/ 380.0	01-02	电机1输出最大电压设定	220.0 400.0
	0.1 / 0.2V~255.0 / 510.0V			230V机种: 0.0V~255.0V 460V机种: 0.0V~510.0V	
01-03	中间频率设定	1.50	01-03	电机1输出中间1频率设定	3.0
	0.10~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
01-04	中间输出电压设定	5.5 11.0	01-04	电机1输出中间1电压设定	110 220
	0.1 / 0.2V~255.0 / 510.0V			230V机种: 0.0V~240.0V 460V机种: 0.0V~480.0V	
01-05	最低频率设定	1.50	01-07	电机1输出最低频率设定	0.00
	0.10~20.00 Hz			0.00~600.00Hz	
01-06	最低输出电压设定	5.5 11.0	01-08	电机1输出最小电压设定	0.0 0.0
	0.1 / 0.2V~50.0 / 100.0V			230V机种: 0.0V~240.0V 460V机种: 0.0V~480.0V	
01-07	上限频率	60.00	01-10	上限频率	600.00
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
01-08	下限频率	0.00	01-11	下限频率	0.00
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
01-09	第一加速时间	10.0/60.0	01-12	第一加速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	
01-10	第一减速时间	10.0/60.0	01-13	第一减速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	

◆VFD-F Group 01 - 基本参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group01-基本参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
01-11	第二加速时间	10.0/60.0	01-14	第二加速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	
01-12	第二减速时间	10.0/60.0	01-15	第二减速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	
01-13	第三加速时间	10.0/60.0	01-16	第三加速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	
01-14	第三减速时间	10.0/60.0	01-17	第三减速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	
01-15	第四加速时间	10.0/60.0	01-18	第四加速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	
01-16	第四减速时间	10.0/60.0	01-19	第四减速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	
01-17	JOG加速设定	10.0/60.0	01-20	寸动(JOG)加速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	
01-18	JOG减速设定	10.0/60.0	01-21	寸动(JOG)减速时间设定	10.00 10.0
	0.1~3600.0 Sec			参数01-45=0: 0.00~600.00秒 参数01-45=1: 0.00~6000.0秒	
01-19	JOG频率设定	6.00	01-22	寸动(JOG)频率设定	6.00
	0.0 Hz~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	

◆VFD-F Group 01 - 基本参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group01-基本参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
01-20	加速S曲线延迟时间设定	00	01-24	S加速起始时间设定1	0.20 0.2
	00~2.50sec		01-25	S加速到达时间设定2	
01-21	减速S曲线延迟时间设定	00	01-26	S减速起始时间设定1	
	00~2.50sec		01-27	S减速到达时间设定2	
				参数01-45=0: 0.00~25.00秒 参数01-45=1: 0.0~250.0秒	
01-22	Modulation Index	1.00	N/A		
	0.90~1.20				
01-23	加减速时间单位设定(01-09~01-18)	01	01-45	加减速及S曲线时间单位	0
	00: 以1 Sec为单位 01: 以0.1 Sec为单位 02: 以0.01 Sec为单位			0: 单位0.01秒 1: 单位0.1秒	

◆VFD-F-Group02-操作方式参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group02-操作方式参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
02-00	频率指令来源设定	00	00-30	频率指令来源设定 (HAND)	0
	00: 由键盘输入 01: 由模拟输入ACH1V 02: 由模拟输入ACH2A 03: 由模拟输入ACH3A 04: 由通信RS485输入 05: 由External Reference			0: 由键盘输入 1: 由通讯RS485输入 2: 由外部模拟输入 (参数03-00) 3: 由外部up/down端子 6: 由CANopen通讯卡 8: 由通讯卡(不含CANopen卡)	
02-01	运转指令来源设定	00	00-31	运转指令来源设定 (HAND)	0
	00: 由键盘操作 01: 由外部端子操作, 键盘STOP键有效 02: 由外部端子操作, 键盘STOP键无效 03: 由RS-485通信界面操作, 键盘STOP键有效 04: 由RS-485通信界面操作, 键盘STOP键无效			0: 数字操作器操作 1: 外部端子操作, 键盘 Stop 无效 2: 通讯RS-485, 键盘 Stop 无效 3: 由CANopen通讯卡 5: 由通讯卡(不含CANopen卡)	
02-02	停车方式	00	00-22	停车方式	0
	00: Stop减速停止, EF自由停止 01: Stop自由停止, EF自由停止 02: Stop减速停止, EF减速停止 03: Stop自由停止, EF减速停止			0: 以减速煞车方式停止 1: 以自由运转方式停止	

◆VFD-F-Group02-操作方式参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group02-操作方式参数			CP2000-对应参数			
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值	
	设定范围			设定范围		
02-03	载波频率设定	##	00-17	载波频率		
	1K~10KHz			2~15kHz	230V series	轻载: 1~20hp 般负载: 1~25hp
					460V series	轻载: 1~25hp 般负载: 0.5~20hp
				2~10kHz	230V series	轻载: 25~60hp 般负载: 20~50hp
		460V series	轻载: 30~100hp 般负载: 25~75hp			
			2~9kHz	230V series	轻载: 75~125hp 般负载: 60~100hp	
				460V series	轻载: 125~536hp 般负载: 100~475hp	
02-04	正反转禁止	00	00-23	运转方向选择	0	
	00: 可正反转 01: 禁止反转 02: 禁止正转			0: 可正反转 1: 禁止反转 2: 禁止正转		
02-05	二 / 三线式选择	00	02-00	二线/三线式运转控制	0	
	00: 二线式(1), RUN/FWD,RUN/REV			0: 2 线式模式 1, 电源启动运转控制作		
	01: 二线式(2), RUN/STOP, FWD/REV			1: 2 线式模式 2, 电源启动运转控制作		
	02: 三线式		2: 3 线式, 电源启动运转控制动作			

◆VFD-F-Group02-操作方式参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group02-操作方式参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
02-06	电源起动运转锁定	01	02-35	重置, 电源启动后外部控制运转选择	0
	00: 可运转 01: 锁定运转 02: 没有异常持续运转			0: 无效 1: 重置后, 若运转命令存在驱动器执行运转	
02-07	ACI断线选择	01	03-19	ACI断线选择	0
	00: 减速至0Hz 01: E.F 02: 以断线前频率运转 03: 以Pr02-16 ACI断线运转频率运转			0: 无断线选择 1: 以断线前的频率命令持续运转 2: 减速到0H 3: 立即停车并显示 ACE	
02-08	开机状态预设	00	00-03	开机显示画面选择	0
	Bit0~1 00=F LED 01=H LED 10=u LED (特殊显示)			0: F (频率指令) 1: H (输出频率) 2: U (使用者定义) 3: A (输出电流)	
	Bit2 0=Fwd LED 1=Rev LED				
	Bit3~5 000=1st 7-seg 001=2nd 7-seg 010=3rd 7-seg 011=4th 7-seg 100=5th 7-seg				
	Bit6~7 保留				

◆VFD-F-Group02-操作方式参数 vs. CP2000对应参数

VFD-F-Group02-操作方式参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
02-09	特殊显示	00	00-04	多功能显示选择（使用者定义）	3
	00: A 01: U DC-Bus 02: E Out-put Volt. 03: P回授信号实际值 04: PLC (step & time) 05: t 散热片温度. 06: 显示PID控制的目标值与回授值。			1: 显示计数值 (c) 2: 显示驱动器实际输出频率 (H) 3: 显示驱动器内直流侧之电压值DC-BUS电压 (u) 4: 显示驱动器之U, V, W输出电压值 (E) 5: 显示驱动器输出之功因角度 (n) 6: 显示驱动器输出之功率kW (P) 8: 显示驱动器估算之输出转矩N-m % (t) 10: 显示PID回授值% (b) 11: 显示AVI1模拟输入端子之讯号值 % (1.) 12: 显示ACI模拟输入端子之讯号值 % (2.) 13: 显示AVI2模拟输入端子之讯号值 % (3.) 14: 显示驱动器功率模块IGBT的温度 °C (i.) 15: 显示驱动器散热片温度 °C (c.) 16: 数字输入 ON/OFF 状态 (i) 17: 数字输出 ON/OFF 状态 (o) 18: 显示正在执行多段速的段速 (S) 19: 数字输入对应之CPU 脚位状态 (d.) 20: 数字输出对应之CPU 脚位状态 (O.) 25: 显示oL counter (h.) 26: GFF 的Percent值 27: DC-BUS 涟波电压 (r.) 28: 显示PLC缓存器D1043之值 (C) 30: 使用者定义输出显示(U) 31: 参数00-05使用者增益显示(K)	
02-10	使用者定义比例设定	1.00	00-05	实际输出频率比例增益	0
	0.01~160.00			0~160.00	

◆VFD-F-Group02-操作方式参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group02-操作方式参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
02-11	Flying Start	00	07-12	启动时速度追踪	0
	00:Disable 01:Enable (直流制动无效)			0: 不动作 1: 从最大输出频率作速度追踪 2: 由启动时的马达频率作速度追踪 3: 从最小输出频率作速度追踪	
02-12	Flying Start Frequency	00			
	00:Current Setpoint 01:Maximum Frequency (01-00)				
02-13	主频率记忆设定	01	N/A		
	00: 无记忆 01: 有记忆				
02-14	第二频率指令来源设定	00	00-20	频率指令来源设定 (AUTO)	0
	00: 由键盘输入 01: 由模拟输入ACH1V 02: 由模拟输入ACH2A 03: 由模拟输入ACH3A 04: 由通信RS485输入 05: 由External Reference			0: 由键盘输入 1: 由通讯RS485输入 2: 由外部模拟输入 (参数03-00) 3: 由外部up/down端子 6: 由CANopen通讯卡 8: 由通讯卡(不含CANopen卡)	
02-15	第二运转指令来源设定	00	00-21	运转指令来源设定 (AUTO)	0
	00: 由键盘操作 01: 由外部端子操作, 键盘STOP键有效 02: 由外部端子操作, 键盘STOP键无效 03: 由RS-485通信界面操作, 键盘STOP键有效 04: 由RS-485通信界面操作, 键盘STOP键无效			0: 数字操作器操作 1: 外部端子操作, 键盘 Stop 无效 2: 通讯RS-485, 键盘 Stop 无效 3: 由CANopen通讯卡 5: 由通讯卡(不含CANopen卡)	
02-16	ACI 断线运转频率	0.00	N/A		
	0~最高操作频率				

◆VFD-F-Group03- 输出功能参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group03-输出功能参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
03-00	多功能输出1(Relay)	0	02-13	多功能输出1 RY1	11
03-01	多功能输出2	0	02-14	多功能输出2 RY2	1
03-02	多功能输出3	0	02-15	多功能输出3 RY3	0
03-03	多功能输出4	0	02-36	加装扩充卡之输出端子(MO3)	0
03-04	多功能输出5	0	02-37	加装扩充卡之输出端子(MO4)	0
03-05	多功能输出6	0	02-38	加装扩充卡之输出端子(MO5)	0
03-06	多功能输出7	0	02-39	加装扩充卡之输出端子(MO6)	0
03-07	多功能输出8	0	02-40	加装扩充卡之输出端子(MO7)	0
	00:无功能		02-41	加装扩充卡之输出端子(MO8)	0
	01:Motor NO.1		02-42	加装扩充卡之输出端子(MO9)	0
	02:Motor NO.2		02-43	加装扩充卡之输出端子(MO10)	0
	03:Motor NO.3		02-44	加装扩充卡之输出端子(MO11)	0
	04:Motor NO.4		02-45	加装扩充卡之输出端子(MO12)	0
	05:Motor NO.5		02-46	加装扩充卡之输出端子(MO13)	0
	06:Motor NO.6			0: 无功能	
	07:Motor NO.7			1: 运转中指示	
	08:Motor NO.8			2: 运转速度到达	
	09:辅助机1输出			3: 任意频率到达 1 (参数02-22)	
	10:辅助机2输出			4: 任意频率到达 2 (参数02-24)	
	11:辅助机3输出			5: 零速(频率命令)	
	12:辅助机4输出			6: 零速含STOP(频率命令)	
	13:辅助机5输出			7: 过转矩准位1	
	14:辅助机6输出			8: 过转矩准位2	
	15:辅助机7输出			9: 驱动器准备完成	
	16:运转中指示			10: 低电压警报 (LV) (参数06-00)	
	17:设定到达频率			11: 故障指示	
	18:零速(含停机)			12: 机械煞车释放 (参数02-32)	
	19:过转矩			13: 过热警告 (参数06-15)	
	20:外部中断			14: 软件煞车动作指示 (参数07-00)	
	21:低电压检出			15: PID回授异常	
	22:变频器操作模式			16: 滑差异常(oSL)	
	23:故障指示			17: 计数值到达 不归0 (参数02-20)	
	24:任意频率一到达			18: 计数值到达 (参数02-19)	
	25:任意频率二到达			19: 基本屏蔽	
	26:散热片过热警告			20: 警告输出	
	27:驱动器准备完成			21: 过电压警告	

◆VFD-F-Group03- 输出功能参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group03-输出功能参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
	28:紧急停止指示(EF1)		22:	过电流失速防止警告	
	29:软件煞车输出		23:	过电压失速防止警告	
	30:OL或OL1 过载警告		24:	驱动器操作模式	
	31:休眠指示(SLEEP)		25:	正转命令	
	32:低电流指示(Low Current)		26:	反转命令	
	33:PID Feedback Loss 指示		27:	高于参数02-33设定电流准位时输出(>= 02-33)	
	34:自动运转指令		28:	低于参数02-33设定电流准位时输出(<= 02-33)	
	35:一阶段运转完成		29:	高于参数02-34的设定频率时输出 (>= 02-34)	
	36:自动运转完成		30:	低于参数02-34的设定频率时输出 (<= 02-34)	
	37:自动运转暂停		31:	电机线圈切换Y接命令	
	38:ACI 断线指示		32:	电机线圈切换△接命令	
	39:HOA 手动模式指示		33:	零速(实际输出频率)	
	40:HOA 停机模式指示		34:	零速含Stop (实际输出频率)	
	41:HOA 自动模式指示		35:	错误输出选择 1 (参数06-23)	
	42:火灾模式指示		36:	错误输出选择 2 (参数06-24)	
	43:火灾模式旁路指示		37:	错误输出选择 3 (参数06-25)	
			38:	错误输出选择 4 (参数06-26)	
			40:	运转速度到达含停止	
			44:	低电流输出	
			45:	UVW电磁开关致能	
			47:	停止时煞车闭合	
			50:	提供给CANopen当做控制输出	
			51:	提供给RS485当做控制输出	
			52:	供给通讯卡当做控制输出	
			53:	火灾模式指示	
			54:	火灾模式旁路指示	
			55:	电机 #1输出	
			56:	电机 #2输出	
			57:	电机 #3输出	
			58:	电机 #4输出	
			59:	电机 #5输出	
			60:	电机 #6输出	
			61:	电机 #7输出	
			62:	电机 #8输出	

◆VFD-F-Group03- 输出功能参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group03-输出功能参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
03-08	任意频率一到达	0.00	02-22	任意到达频率 1	60.00/ 50.00
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
03-09	任意频率二到达	0.00	02-24	任意到达频率 2	60.00/ 50.00
	0.00 ~ 120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
03-10	模拟输出选择1 AFM1 0~10V	00	03-20	多功能输出1 (AFM1)	0
03-11	模拟输出选择2 AFM2 0/4~ 20mA	01	03-23	多功能输出2 (AFM2)	0
	00:输出频率 01:输出电流 02:输出电压 03:频率指令 04:负载功因			0: 输出频率 (Hz) 1: 频率命令 (Hz) 2: 马达运转频率(Hz) 3: 输出电流 (rms) 4: 输出电压 5: DC Bus 电压 6: 功率因子 7: 功率 9: AVI1 百分比 10: ACI 百分比 11: AVI2 百分比 20: CANopen模拟输出 21: RS-485模拟输出 22: 通讯卡模拟输出 23: 固定电压输出	
03-12	模拟输出增益1	100	03-21	模拟输出一增益 (AFM 1)	100
	01~200%			0~500.0%	
03-13	模拟输出增益2	100	03-24	模拟输出二增益 (AFM 2)	100
	01~200%			0~500.0%	
03-14	模拟输出选择2- AFM2定义	01	03-31	AFM2 输出选择	0
	00: 0~20mA 01: 4~20mA			0: 0~20mA 1: 4~20mA	
03-15	散热风扇控制	4	07-19	冷却散热风扇控制方式	0
	00:Always Fan On. 01:停机后1分钟后Fan Off 02:Run Fan On, Stop Fan Off 03:温度到达启动 04:风扇讯号异常变频器持续运转(150hp以上)			0: 风扇持续运转 1: 停机运转一分钟后停止 2: 随驱动器运转/停止动作 3: 侦测散热片温度到达约60℃后再启动 4: 风扇不运转	

◆VFD-F-Group04-输入功能参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group04-输入功能参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
04-00	多功能输入指令 I	01	02-01	多功能输入指令一 (MI1)	1
04-01	多功能输入指令二	02	02-02	多功能输入指令二 (MI2)	2
04-02	多功能输入指令三	03	02-03	多功能输入指令三 (MI3)	3
04-03	多功能输入指令四	04	02-04	多功能输入指令四 (MI4)	4
04-04	多功能输入指令五	05	02-05	多功能输入指令五 (MI5)	0
04-05	多功能输入指令六	07	02-06	多功能输入指令六 (MI6)	0
04-06	多功能输入指令七	08	02-07	多功能输入指令七 (MI7)	0
04-07	多功能输入指令八	09	02-08	多功能输入指令八 (MI8)	0
	00:无功能		02-26	加装扩充卡之输入端子(MI9)	0
	01:多段速一		02-27	加装扩充卡之输入端子(MI10)	0
	02:多段速二		02-28	加装扩充卡之输入端子(MI11)	0
	03:多段速三		02-29	加装扩充卡之输入端子(MI12)	0
	04:多段速四		02-30	加装扩充卡之输入端子(MI13)	0
	05:Reset (NO)		02-31	加装扩充卡之输入端子(MI14)	0
	06:Reset (NC)			0: 无功能	
	07:寸动运转(JOG)			1: 多段速指令1	
	08:加减速禁止指令			2: 多段速指令2	
	09:第一、二加减速时间切换			3: 多段速指令3	
	10:第三、四加减速时间切换			4: 多段速指令4	
	11:B.B (NO) 输入			5: 异常复归指令Reset	
	12:B.B (NC) 输入			6: JOG指令 (依KPC-CC01或外部控制)	
	13:Up Command			7: 加减速禁止指令	
	14:Down Command			8: 第一、二加减速时间切换	
	15:紧急停止EF1(NO)			9: 第三、四加减速时间切换	
	16:紧急停止EF1(NC)			10: EF输入(参数07-20)	
	17:ACH1(open), ACH2(close)			11: 外部中断B.B.输入 (Base Block)	
	18:KEYPAD(open), EXT(close)			12: 输出停止	
	19:PID 失效			13: 取消最佳化加减速设定	
	20:辅助机1输入			14: 电机1、2切换	
	21:辅助机2输入			15: 转速命令来自AVI1	
	22:辅助机3输入			16: 转速命令来自ACI	
	23:辅助机4输入			17: 转速命令来自AVI2	
	24:辅助机5输入			18: 强制停机 (参数07-20)	
	25:辅助机6输入			19: 递增指令	

◆VFD-F-Group04-输入功能参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group04-输入功能参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
	26:辅助机7输入		20:	递减指令	
	27:Motor NO.1输出失效		21:	PID 功能取消	
	28:Motor NO.2输出失效		22:	计数器清除	
	29:Motor NO.3输出失效		23:	计数输入 (MI6)	
	30:Motor NO.4输出失效		24:	FWD JOG指令	
	31:所有马达输出失效		25:	REV JOG指令	
	32:自动程序运转执行		28:	紧急停止(EF1)	
	33:自动程序运转暂停		29:	电机线圈Y接确认讯号	
	34:启动第二频率命令来源		30:	电机线圈△接确认讯号	
	35:启动第二运转命令来源		38:	写入EEPROM禁止	
	36: Motor NO. 5 输出失效		40:	强制自由运转停止	
	37: Motor NO. 6 输出失效		41:	HAND切换	
	38: Motor NO. 7 输出失效		42:	AUTO切换	
	39: Motor NO. 8 输出失效		44~47:	保留	
	40:HOA 手动模式		49:	驱动器致能	
	41:HOA 自动模式		51:	PLC 模式切换的选择bit 0	
	42:启动火灾模式功能(NO)		52:	PLC 模式切换的选择bit 1	
	43:启动火灾模式功能(NC)		53:	CANopen 快速停车的触发	
			54:	UVW电磁开关确认	
			55:	煞车释放确认信号	
			56:	反转禁止极限	
			57:	正转禁止极限	
			58:	启动火灾模式 (with RUN Command)	
			59:	启动火灾模式 (without RUN Command)	
			60:	所有电机失效	
			61:	电机 #1 失效	
			62:	电机 #2 失效	
			63:	电机 #3 失效	
			64:	电机 #4 失效	
			65:	电机 #5 失效	
			66:	电机 #6 失效	
			67:	电机 #7 失效	
			68:	电机 #8 失效	

◆VFD-F-Group04-输入功能参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group04-输入功能参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
04-08	数字输入的响应时间	01	02-11	多功能输入响应时间	0.005
	02~20 seconds			0.000~30.000seconds	
04-09	ACH1(V) Minimum scaling	0.0	03-50	模拟计算方式	0
04-10	ACH1(V) Maximum scaling	10.0	03-51	AI1最低点	0.00
04-11	ACH1(V) Minimum scaling	0.00	03-52	AI1最低点百分比	0
	percentage				
04-12	ACH1(V) Maximum scaling	100.00	03-53	AI1中间点	5.00
	percentage				
04-13	ACH2(A) Minimum scaling	4.0	03-54	AI1中间点百分比	50
04-14	ACH2(A) Maximum scaling	20.0	03-55	AI1最高点	10.00
04-15	ACH2(A) Minimum percentage	0.00	03-56	AI1最高点百分比	100
04-16	ACH2(A) Maximum percentage	100.00	03-57	AI2最低点	4.00
04-17	ACH3(A) Minimum scaling	4.0	03-58	AI2最低点百分比	0
04-18	ACH3(A) Maximum scaling	20.0	03-59	AI2中间点	12.00
04-19	ACH3(A) Minimum percentage	0.00	03-60	AI2中间点百分比	50
04-20	ACH3(A) Maximum percentage	100.00	03-61	AI2最高点	20.00
	01~20		03-62	AI2最高点百分比	100
	0.0 to 10.0V		03-63	+AVI2最低点电压	0.00
	0.0 to 10.0V		03-64	+AVI2最低点百分比	0
	0.00 to 100.00%		03-65	+AVI2中间点电压	5.00
	0.00 to 100.00%		03-66	+AVI2中间点百分比	50
	0.0 to 20.0mA		03-67	+AVI2最高点电压	10.00
	0.0 to 20.0mA		03-68	+AVI2最高点百分比	100
	0.00 to 100.00%			0~7	
	0.00 to 100.00%			0~10.00 / 0~20.00	
	0.0 to 20.0mA			0~100%	
	0.0 to 20.0mA			0~10.00 / 0~20.00	
	0.00 to 100.00%			0~100%	
	0.00 to 100.00%			0~10.00 / 0~20.00	
				0~100%	
				0~10.00 / 0~20.00	
				0~100%	
				0~10.00 / 0~20.00	
				0~100%	
				0~10.00 / 0~20.00	
				0~100%	
				0~10.00 / 0~20.00	
				0~100%	
				0~10.00 / 0~20.00	
				0~100%	

◆VFD-F-Group04-输入功能参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group04-输入功能参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
				0~100% 0~10.00V 0~100% 0~10.00V 0~100% 0~10.00V 0~100%	
04-21	ACH1模拟输入延迟	0.50	03-15	AVI1模拟输入滤波时间	0.01
	0.0 to 10.00 Sec			0.00~20.00秒	
04-22	ACH2模拟输入延迟	0.50	03-16	ACI模拟输入滤波时间	0.01
	0.0 to 10.00 Sec			0.00~20.00秒	
04-23	ACH3模拟输入延迟	0.50	03-17	AVI2模拟输入滤波时间	0.01
	0.0 to 10.00 seconds			0.00~20.00seconds	
04-24	定义External Reference来源	00	03-18	模拟输入相加功能	0
	00:无功能 01:ACH1V+ACH2A 02:ACH2A+ACH3V 03:ACH3V+ACH1V 04:通信主频率+ACH1V 05:通信主频率+ACH2A 06:通信主频率+ACH3V 07: 主频+辅频 08: 主频-辅频			0: 不可相加 (AVI1、ACI、AVI2) 1: 可相加	
04-25	主频来源	00	N/A		
	00: 由键盘输入 01: 由模拟输入ACH1V 02: 由模拟输入ACH2A 03: 由模拟输入ACH3A 04: 由通信RS485输入				
04-26	辅频来源	00	N/A		
	00: 由键盘输入 01: 由模拟输入ACH1V 02: 由模拟输入ACH2A 03: 由模拟输入ACH3A 04: 由通信RS485输入				

◆VFD-F Group05 多段速参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group05-多段速参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
05-00	第一段速	0.00	04-00	第一段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-01	第二段速	0.00	04-01	第二段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-02	第三段速	0.00	04-02	第三段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-03	第四段速	0.00	04-03	第四段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-04	第五段速	0.00	04-04	第五段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-05	第六段速	0.00	04-05	第六段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-06	第七段速	0.00	04-06	第七段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-07	第八段速	0.00	04-07	第八段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-08	第九段速	0.00	04-08	第九段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-09	第十段速	0.00	04-09	第十段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-10	第十一段速	0.00	04-10	第十一段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-11	第十二段速	0.00	04-11	第十二段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-12	第十三段速	0.00	04-12	第十三段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-13	第十四段速	0.00	04-13	第十四段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
05-14	第十五段速	0.00	04-14	第十五段速	0
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	

◆VFD-F Group05 多段速参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group05-多段速参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
05-15	自动程序运转模式	00	N/A		
	00:自动运行模式取消 01:自动运行一个周期后停止 02:自动运行循环运转 03:自动运行一周期后停止 (STOP间隔) 04:自动运行循环运转(STOP间隔)				
05-16	PLC运转方向	00			
	00~32767(0:正转 1:反转)				
05-17	PLC第一段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-18	PLC第二段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-19	PLC第三段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-20	PLC第四段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-21	PLC第五段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-22	PLC第六段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-23	PLC第七段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-24	PLC第八段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-25	PLC第九段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-26	PLC第十段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-27	PLC第十一段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-28	PLC第十二段时间	00			
	00~65500 Sec				

◆VFD-F Group05 多段速参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group05-多段速参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
05-29	PLC第十三段时间	00	N/A		
	00~65500 Sec				
05-30	PLC第十四段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-31	PLC第十五段时间	00			
	00~65500 Sec				
05-32	时间单位设定	00			
	00: 1 Sec				
	01:0.1Sec				

◆VFD-F Group06 保护参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group06-保护参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
06-00	失速防止电压准位	390 780	06-01	过电压失速防止	380.0 760.0
	330 / 660V~410 / 820VDC 00:Disable			230V: 350.0~450.0Vdc 460V: 700.0~900.0Vdc	
06-01	加速中过电流失速防止	120	06-03	加速中过电流失速防止位准	一般负载: 120%; 轻负载: 120%
	20~150% 00:Disable			一般负载:0~160% (100%对应驱动器的额定电流) 轻负载: 0~130% (100%对应驱动器的额定电流)	
06-02	运转中过电流失速防止	120	06-04	运转中过电流失速防止位准	一般负载: 120%; 轻负载: 120%
	20~150% 00:Disable			一般负载:0~160% (100%对应驱动器的额定电流) 轻负载: 0~130% (100%对应驱动器的额定电流)	
06-03	过转矩检出功能选择	0	06-06	过转矩检出动作选择OT1	0
	00:不检测 01:定速运转中过转矩侦测, (oL2)继续运转 02:定速运转中过转矩侦测, (oL2)停止运转 03:运转中过转矩侦测, (oL2)继续运转 04:运转中过转矩侦测, (oL2)停止运转			0: 不动作 1: 定速运转中过转矩侦测, 继续运转 2: 定速运转中过转矩侦测, 停止运转 3: 运转中过转矩侦测, 继续运转 4: 运转中过转矩侦测, 停止运转	
06-04	过转矩检出处准	110	06-07	过转矩检出处准 OT1	120
	30~150%			10~200% (100%对应驱动器的额定电流)	
06-05	过转矩检出时间	0.1	06-08	过转矩检出时间 OT1	0.1
	0.1~60.0 Sec			0.0~60.0秒	
06-06	电子热电驿选择	2	06-13	电子热电驿 1 选择(电机 1)	2
	0~2			0: 恒转矩输出电机 1: 变转矩输出电机 2: 无电子热电驿	
06-07	热电驿作用时间	60	06-14	热电驿 1 作用时间(电机 1)	60.0
	30~600 Sec			30.0~600.0秒	
06-08	低电流检出处准	0	06-71	低电流设定准位	0
	00~100% (00 不作用)			0~100.0%	

◆VFD-F Group06 保护参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group06-保护参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
06-09	低电流检出时间	10	06-72	低电流侦测时间(s)	0
	0.0~ 3600.0 Sec			0~360.00秒	
06-10	低电流检出处理	01	06-73	低电流发生后处置方式	0
	00:警告并减速停车 01:警告并自由停车 02:警告并继续运转			0: 无功能 1: 报警且自由停车 2: 报警并依第二减速时间停车 3: 报警且继续运转	
06-11	最近第一异常记录	##	06-17	最近第一异常记录	0
06-12	最近第二异常记录		06-18	最近第二异常记录	0
06-13	最近第三异常记录		06-19	最近第三异常记录	0
06-14	最近第四异常记录		06-20	最近第四异常记录	0
	00:无异常记录 01:oc(过电流) 02:ov(过电压) 03:oH(过热) 04:ol(驱动器过载) 05:ol1(电子热动电驿) 06:EF(外部异常) 07:occ(驱动模块异常) 08:CF3(硬件线路异常) 09:HPF(保护线路异常) 10:ocA(加速中过电流) 11:ocd(减速中过电流) 12:ocn(恒速中过电流) 13:GFF(接地故障) 14:LV 15:CF1(写入异常) 16:CF2(读出异常) 17:保留 18:ol2(马达过载) 19:保留 20:codE(软件或密码保护)		06-21	最近第五异常记录	0
			06-22	最近第六异常记录	0
			0: 无异常记录 1: ocA 加速中过电流 2: ocd 减速中过电 3: ocn 恒速中过电流 4: GFF 接地过电流 5: occ IGBT短路保护 6: ocS 停止中过电流 7: ovA 加速中过电压 8: ovd 减速中过电压 9: ovn 恒速中过电压 10: ovS 停止中过电压 11: LvA 加速中低电压 12: Lvd 减速中低电压 13: Lvn 恒速中低电压 14: LvS 停止中低电压 15: PHL 欠相保护 16: oH1 (IGBT过热) 17: oH2 (散热器过热40HP以上) 18: tH1o (TH1 open: IGBT过热保护线路异常)		

◆VFD-F Group06 保护参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group06-保护参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
	21:EF1(外部紧急停止)		19:	tH2o (TH2 open: 散热器保护线路异常)	
	22:PHL(欠相)		20:	保留	
	23:Lc (Low Current)		21:	oL (超过150%额定电流一分钟后, 驱动器过载)	
	24:FbL(Feedback Loss)		22:	EoL1 (电子热动电驿1保护动作)	
	25:保留		23:	EoL2 (电子热动电驿2保护动作)	
	26:FAnP(Fan Power Fault)		24:	oH3 (PTC) 马达过热	
	27:FF1(Fan1 Fault)		25:	保留	
	28:FF2(Fan2 Fault)		26:	ot1 过转矩 1	
	29:FF3(Fan3 Fault)		27:	ot2 过转矩 2	
	30:FFo(All Fan Fault)		28:	Under current 1 (uc1)低电流1	
	31:FF12(Fan1&2 Fault)		29:	保留	
	32:FF13(Fan1&3 Fault)		30:	cF1 内存写入异常	
	33:FF23(Fan2&3 Fault)		31:	cF2 内存读出异常	
	34:Fv(gate drive low volt)		32:	保留	
	35~40: 保留		33:	cd1 U相电流侦测异常	
	41:HPF1 (GFF)		34:	cd2 V相电流侦测异常	
	42:HPF2 (CC)		35:	cd3 W相电流侦测异常	
	43:HPF3 (OC)		36:	Hd0 cc电流侦测异常	
	44:HPF4 (OV)		37:	Hd1 oc电流侦测异常	
	45:CF3.3 (U current sensor)		38:	Hd2 ov流侦测异常	
	46:CF3.4 (V current sensor)		39:	Hd3 接地电流侦测异常	
	47:CF3.5 (W current sensor)		40:	电机参数自动调适失败 (AuE)	
	48:CF3.6 (DC Bus)		41:	AFE PID反馈断线	
	49:CF3.7 (Isum)		42~47:	保留	
	50:CF3.8 (OH)		49:	External fault (EF)外部错误讯号输入	
			50:	Emergency stop (EF1)紧急停止	
			51:	Base Block (BB)外部中断	
			52:	Pcode (Password)密码错误	
			53:	保留	
			54:	cE1 通讯异常	
			55:	cE2 通讯异常	
			56:	cE3 通讯异常	
			57:	cE4 通讯异常	
			58:	cE10 通讯 Time Out	

◆VFD-F Group06 保护参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group06-保护参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
				59: cP10 PU面板 Time out	
				60: bF 煞车晶体异常	
				61: ydc电机线圈Y-△切换错误	
				62: dEb错误	
				63: oSL转差异常	
				64~65: 保留	
				73: S1 外部安全关闸	
				74: FIRE 火灾模式输出	
				79: U PHASE SHORT (U相短路)	
				80: V PHASE SHORT (V相短路)	
				81: W PHASE SHORT (W相短路)	
				82: Output Phase Lose (U相输出欠相)	
				83: Output Phase Lose (V相输出欠相)	
				84: Output Phase Lose (W相输出欠相)	
				101: CGdE CANopen软件断线1	
				102: CHbE CANopen软件断线2	
				103: CSyE CANopen同步错误	
				104: CbFE CANopen硬件断线	
				105: CIdE CANopen	
				106: CAdE CANopen	
				107: CFrE CANopen	

◆VFD-F Group06 保护参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group06-保护参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
06-15	参数重置设定	00	00-02	参数管理设定	0
	9: 参数重置(50Hz, 220/380) 10: 参数重置(60Hz, 220/440)			0: 无功能 1: 参数写保护 6: 重置PLC (包含CANopen主站相关设定) 7: 重置CANopen从站相关设定 9: 参数重置 (基底频率为50Hz) 10: 参数重置 (基底频率为60Hz)	
06-16	参数保护密码输入	00	00-07	参数保护解碼输入	0
	00~65535			0~65535 0~4: 记录密码错误次数	
06-17	参数保护密码设定	00	00-08	参数保护密码输入	0
	00~65535			0~65535 0: 未设定密码锁或00-07密码输入成功 1: 参数已被锁定	
06-18	Lv纪录选择(运转中)	0	N/A		
	0: LV不纪录, 自动复归 1: LV不纪录, 手动重置 2: LV纪录, 手动重置				

◆VFD-F-Group07- 电机参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group07-电机参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
07-00	变频器机种识别	工厂设定	00-00	驱动器机种代码识别	只读
	依机种显示			依机种显示	
07-01	变频器额定电流	工厂设定	00-01	驱动器额定电流显示	只读
	依机种显示			依机种显示	
07-02	马达满载电流	100%	05-01	IM电机1满载电流(A)	0
	30~120%			驱动器额定电流的10~120%	
07-03	马达无载电流	30%	05-05	IM电机1无载电流(A)	0
	1~99%			0~参数05-01出厂设定值	
07-04	自动转差补偿增益	0	07-27	滑差补偿增益 (V/F及SVC控制模式)	0.00
	0.0~3.0			0.00~10.00	
07-05	马达额定转差	0	05-03	IM电机1额定转速(rpm)	1710
	0.00~20.00Hz			0~65535 1710(60Hz 4极); 1410(50Hz 4极)	
07-06	自动转矩补偿增益	0	07-26	转矩补偿增益 (V/F控制模式)	0
	0~10			0~10	
07-07	手动转矩补偿增益	0	N/A		
	0.0~10.0				
07-08	累计马达运转时间(Min)	0	05-31	累计电机运转时间(分钟)	0
	00 to 1440Min			00~1439	
07-09	累计马达运转时间(Day)	0	05-32	累计电机运转时间(天数)	0
	00 to 65535 Day			00~65535	
07-10	马达极数	4	05-04	IM电机1极数	4
	2~10			2~20	

◆VFD-F-Group08-特殊参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group08-特殊参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	Parameter	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
08-00	直流制动电流准位	00	07-01	直流制动电流准位	0
	00~100%			0~100%	
08-01	启动时直流制动时间	0.0	07-02	启动时直流制动时间	0.0
	0.0~60.0Sec			0.0~60.0秒	
08-02	停止时直流制动时间	0.0	07-03	停止时直流制动时间	0.0
	0.0~60.0Sec			0.0~60.0秒	
08-04	瞬时停电再启动	00	07-06	瞬时停电再启动	0
	00:无效			0: 停止运转	
	01:由上往下追踪			1: 由停电前速度作速度追踪	
	02:由下往上追踪			2: 从最小输出频率作速度追踪	
08-05	允许停电时间	2.0	07-07	允许停电时间	2.0
	0.1~20.0Sec			0.1~20.0秒	
08-06	速度追踪时间	0.5	07-08	B.B.中断时间	0.5
	0.1~5.0Sec			0.1~5.0 秒	
08-07	速度追踪最大电流	110	07-09	速度追踪最大电流	100
	30~150%			20~200%	
08-08	BB速度追踪方式	00	07-10	B.B.动作选择	0
	0: 由上往下追踪			0: 停止运转	
	1: 由下往上追踪			1: 由BB前的速度作速度追踪	
08-09	异常再启动次数	00	07-11	异常再启动次数	0
	00~10			0~10	
08-10	异常再启动次数自动复归时间	600	07-33	恢复异常再启动次数设定值的时间	60.0
	00 to 60000 sec			00~60000秒	
08-11	禁止设定频率1 UP	0.00	01-28	禁止设定频率1上限	0.00
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
08-12	禁止设定频率1 DOWN	0.00	01-29	禁止设定频率1下限	0.00
	0.0 ~ 120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
08-13	禁止设定频率2 UP	0.00	01-30	禁止设定频率2上限	0.00
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	
08-14	禁止设定频率2 DOWN	0.00	01-31	禁止设定频率2下限	0.00
	0.00~120.00 Hz			0.00~600.00Hz	

◆VFD-F-Group08-特殊参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group08-特殊参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
08-15	禁止设定频率3 UP	0.00	01-32	禁止设定频率3上限	0.00
	0.00~120.00Hz			0.00~600.00Hz	
08-16	禁止设定频率3 DOWN	0.00	01-33	禁止设定频率3下限	0.00
	0.00~120.00Hz			0.00~600.00Hz	
08-17	自动省电运转	00	07-21	自动节能设定	0
	00:无效 01:有效			0: 关闭; 1: 开启	
08-18	自动稳压功能(AVR)	00	07-23	自动调节电压 (AVR)	0
	00:开启AVR			0: 开启AVR功能	
	01:取消AVR			1: 关闭AVR功能	
	02:停车减速时取消AVR			2: 减速时, 关闭AVR功能	
08-19	软件煞车位	380	07-00	软件煞车晶体动作	380
	准位设定	760		准位设定	760
	370 / 740V~410 / 820VDC			230V系列: 350.0~450.0Vdc	
	00:Disable			460V系列: 700.0~900.0Vdc	
08-20	Hunting Coeff. 振荡抑制	0	07-32	振荡补偿因子	1000
	0~1000			0~10000	

◆VFD-F-Group09-通讯参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group09-通讯参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
09-00	通讯地址	01	09-00	通讯地址	1
	01~254			1~254	
09-01	通讯传送速度	01	09-01	COM1通讯传送速度	9.6
	00: Baud rate 4800 01: Baud rate 9600 02: Baud rate 19200 03: Baud rate 38400			4.8~115.2Kbps	
09-02	传输错误处理	03	09-02	COM1传输错误处理	3
	00:警告并继续运转 01:警告且减速停车 02:警告且自由停车 03:不处理也不显示			0: 警告并继续运转 1: 警告且减速停车 2: 警告且自由停车 3: 不警告并继续运转	
09-03	逾时检出	0.0	09-03	COM1逾时检出	0.0
	0.0~60.0 sec 0.0: 无检出			0.0~100.0秒	
09-04	通讯格式	00	09-04	COM1通讯格式	1
	00: 7-bit for ASCII 01: 8-bit for ASCII 02: 8-bit for RTU			0: 7N1 (ASCII) 1: 7N2 (ASCII) 2: 7E1 (ASCII) 3: 7O1 (ASCII) 4: 7E2 (ASCII) 5: 7O2 (ASCII) 6: 8N1 (ASCII) 7: 8N2 (ASCII) 8: 8E1 (ASCII) 9: 8O1 (ASCII) 10: 8E2 (ASCII) 11: 8O2 (ASCII) 12: 8N1 (RTU) 13: 8N2 (RTU) 14: 8E1 (RTU) 15: 8O1 (RTU) 16: 8E2 (RTU) 17: 8O2 (RTU)	
09-05	Parity Check and stop bit	00			
	00: None parity + 2 stop bit 01: Even parity + 2 stop bit 02: Odd parity + 2 stop bit 03: None parity + 1 stop bit 04: Even parity + 1 stop bit 05: Odd parity + 1 stop bit				

◆VFD-F-Group09-通讯参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group09-通讯参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
09-06	对驱动器的命令(运转指令命令)	0		通讯功能 2000H	
	Bit0~1 00B=无功能 01B=停止 10B=启动 11B=JOG启动 Bit2~3 保留 Bit4~5 00B:无功能 01B:正方向指令 10B:反方向指令 11B:改变方向指令 Bit 6~7 00B:第一段加减速 01B:第二段加减速 10B:第三段加减速 11B:第四段加减速 Bit8~11 0000B:主速 0001B:第一段速 0010B:第二段速 0011B:第三段速 0100B:第四段速 0101B:第五段速 0110B:第六段速 0111B:第七段速 1000B:第八段速 1001B:第九段速 1010B:第十段速 1011B:第十一段速			Bit0~3 0: 无功能 1: 停止 2: 启动 Bit4~5 00B: 无功能 01B: 正方向指令 10B: 反方向指令 11B: 改变方向指令 Bit6~7 00B: 第一段加减速 01B: 第二段加减速 10B: 第三段加减速 11B: 第四段加减速 Bit08~11 0000B: 主速 0001B: 第一段速 0010B: 第二段速 0011B: 第三段速 0100B: 第四段速 0101B: 第五段速 0110B: 第六段速 0111B: 第七段速 1000B: 第八段速 1001B: 第九段速 1010B: 第十段速 1011B: 第十一段速	

◆VFD-F-Group09-通讯参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group09-通讯参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
	Bit12: 选择Bit 6~11功能			Bit12 1: 致能Bit06-11 的功能	
	Bit13~15 保留			Bit13~14 00B: 无功能 01B: 运转指令由数字操作器操作 10B: 运转指令由参数设定 (参数00-21) 11B: 改变运转指令来源	
	Bit15 保留			Bit15 保留	
09-07	通信主频率设定	60.00	09-10	通讯主频	60.00
	主频率设定地址			0.00~600.00Hz	
09-08	(特殊命令)	0		通讯功能 2002H	
	Bit0: 1: EF ON			Bit0 1: E.F. ON	
	Bit1: 1: Reset			Bit1 1: Reset 指令	
	Bit2: 0: BB OFF, 1: BB ON			Bit2 1: 外部中断 (B.B) ON	
	Bit3~15: 保留			Bit3~5 保留	
09-09	Modbus /BACnet 切换	0	09-31	COM1 协定	0
	0: Modbus			0: RS485	
	1: BACnet Master			1: BACnet	
	2: BACnet Slaver				
09-10	BACnet DNET	1	09-50	BACnet Dnet	1
	1~65535			0~127	
09-11	Device Instance	0	09-52	BACnet Device ID L	1
	0~65535			0~9999	
			09-53	BACnet Device ID H	0
				0~63	
09-12	DCC password	0	09-56	BACnet Passoword	0
	0~65535			0~65535	

◆VFD-F-Group10-回授控制参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group10-回授控制参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
10-00	回授信号选择	00	03-00	AVI1模拟输入功能选择	1
	00:无功能 01:由ACH1V输入 02:由ACH2A输入 03:由ACH3A输入 04:由External Reference输入		03-01	ACI模拟输入功能选择	
			03-02	AVI2模拟输入功能选择	
				0: 无功能 1: 频率命令 (转矩控制模式下的转速限制) 4: PID 目标值 5: PID 回授讯号 6: 正温度系数热敏电阻(PTC)输入值 11: PT100热敏电阻值 12~17: 保留	
10-01	回授信号对应最大物理量	1000.0	00-25	使用者定义属性	0
	1.0~6550.0			Bit 0~3: 控制使用者定义的小数点数 0000b:: 无小数点 0001b: 小数点1位 0010b: 小数点2位 0011b: 小数点3位 Bit 4~15 :控制使用者定义的单位显示 000Xh : Hz 001xh : rpm 002xh : % 003xh : kg	
			00-26	使用者定义的最大值	0
				0: 无功能 0000b: 0~65535 (当参数00-25设定无小数点) 0001b: 0.0~6553.5(当参数00-25设定小数点1位) 0010b: 0.0~655.35(当参数00-25设定小数点2位) 0100b: 0.0~65.535(当参数00-25设定小数点3位)	
			00-27	使用者定义的设定值	只读
				仅供读取	
10-02	PID Normal/Inverse Control	0	08-00	PID回馈端子选择	0
	00:Normal (Err=SP-FB) 01:Inverse (Err=FB-SP)			0: 无功能 1: 负回授: 由模拟输入 (参数03-00) 4: 正回授: 由模拟输入 (参数03-00)	

◆VFD-F-Group10-回授控制参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group10-回授控制参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
10-03	P增益	1.0	08-01	P 增益	1.0
	0.0~10.0			0.0~500.0	
10-04	I积分时间	1.00	08-02	I 积分时间	1.00
	0.00~100.00 Sec			0.00~100.00秒	
10-05	D微分时间	0.00	08-03	D 微分时间	0.00
	0.00~1.00Sec			0.00~1.00秒	
10-06	积分上限	100	08-04	积分上限	100.0
	00~200%			0.00~100.0%	
10-07	Output Time Delay	0.0	08-07	一次延迟	0.0
	0.0~2.50 Sec			0.0~35.0秒	
10-08	PID回授讯号异常 偏差量	600.0	08-13	PID回授讯号异常偏差量	10.0
	0.0~10-01			1.0~50.0%	
10-09	PID回授讯号异常 偏差量	0.0	08-14	PID回授讯号异常偏差量检测时间	5.0
	0.0: 不侦测			0.1~300.0秒	
	0.0~3600.0 Sec				
10-10	回授讯号错误处理	01	08-09	回授讯号断线处理	0
	00:警告且减速停车			0: 警告并继续运转	
	01:警告且自由停车			1: 警告且减速停	
	02:警告并继续运转			2: 警告且自由停车	
				3: 警告且以断线前频率运转	
10-11	PID输出最低频率选择	0	01-34	零速模式选择	0
	0: 依PID控制器			0: 输出等待	
	1: 依VFD设定,若下限频率为0则依最低频率设定, 否则依下限频率设定			1: 零速运转	
				2: 以最小频率输出	
10-12	手动PID 或自动PID	0	N/A		
	0: 手动PID				
	1: Auto-Tuning PID				

◆VFD-F-Group11-风机, 水泵控制参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group11-风机, 水泵控制参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
11-00	V/F曲线选择	00	01-43	V/F 曲线模式	0
	00:由参数群01设定 01:1.5次方 02:1.7次方 03:2次方 04:3次方			0: 一般V/F 曲线 1: 1.5 次方V/F 曲线 2: 2 次方V/F 曲线	
11-01	循环控制	00	12-00	循环控制	0
	00: 无功能 01: 定时循环 (依时间) (最多8组) 02: 定量循环 (依PID) (最多4组) 03: 定量控制 (1带8) 04: 定量循环+定时循环 (最多4组) 05: 定量控制+定时循环 (1带8)			0: 功能失效 1: 定时循环 2: 定量循环 3: 定量控制 4: 定时循环+定量循环 5: 定时循环+定量控制	
11-02	多组马达控制	01	12-01	连接马达数量	1
	01~08			1 to 8	
11-03	定时循环时间设定	00	12-02	每一马达的运转时间 (分钟)	0
	00~65500 Min			0 to 65500 min	
11-04	Delay for Motor control Relay	1.0	12-03	加速(增量)时马达切换延迟时间(s)	10
	0.0~3600.0 sec			0.0 to 3600.0 sec	
11-05	定量循环马达切换延迟时间	10.0	12-05	定量循环时马达切换延迟时间(s)	100
	辅助机启动/停机延迟时间 0.0 to 3600.0 sec			0.0 to 3600.0 sec	
11-06	定量循环, 马达切换频率	60.00	12-06	定量循环时马达切换频率(Hz)	6000
	辅助机启动频率 0.00 to 120.00 Hz			0.00 to 600.00 Hz	
11-07	Sleep Mode Timer	0.00	08-12	睡眠时间	0.0
	0.00: OFF 0.00 to 3600.0sec			0.0~6000.0秒	
11-08	Sleep Frequency/唤醒回授量	0.00	08-10	睡眠参考点	0.00
	0.00 to 11-09 (Hz or %)			0.00~600.00Hz或 0~200.00%	
11-09	Sleep wake-up Frequency/ 睡眠回授量	0.00	08-11	苏醒参考点	0.00
	0.00 to 120.0 (Hz or %)			0.00~600.00Hz或 0~200.00%	

◆VFD-F-Group11-风机, 水泵控制参数 vs. CP2000 对应参数

VFD-F-Group11-风机, 水泵控制参数			CP2000-对应参数		
参数码	参数名称	初始值	参数码	参数名称	初始值
	设定范围			设定范围	
11-10	定量循环故障处理	0	12-07	定量循环失效处理方式	0
	0: 关闭所有输出 1: 市电驱动之马达继续运转			0: 当有故障发生时关闭所有电机输出 1: 当有故障发生时辅助机保持输出	
11-11	辅助机停止频率	0.00	12-08	辅助马达停止频率	0
	0.00 to 120.0Hz			0.00 to 600.00 Hz	
11-12	睡眠功能参考源 (only PID)	0	08-18	睡眠功能参考源设定	0
	0:参考PID输出命令 1:参考PID回授量			0:参考PID输出命令 1: 参考PID回授讯号	
11-13	苏醒点的积分上限	50	08-05	PID输出命令限制	100.0
	0~200%			0.0~110.0%	
11-14	Delay for Motor control Relay 2	1.0	12-04	减速(减量)时马达切换延迟时间(s)	10
	0.0~3600.0 sec			0.0 to 3600.0 sec	
11-15	火灾模式功能	0	06-80	火灾模式(Fire mode)	0
	0: 关闭 1: 正向运转(Open loop) 2: 反向运转(Open loop)			0: 失能 1: 正转运转 2: 反转运转	
11-16	火灾时运转频率	60.00	06-81	火灾模式操作频率(Hz)	60.00
	0.0~Fmax			0.00 to 600.00Hz	
11-17	火灾模式异常再启动次数	0	06-84	火灾模式的自动重启动计数器	0
	0~10(次)			0~10	
11-18	旁路功能	0	06-82	火灾模式,旁路(Bypass) 致能	0
	0: 禁用 1: 启用			0: 关闭旁路 1: 启动旁路	
11-19	旁路延迟时间	0.0	06-83	火灾模式,旁路(Bypass) 延迟时间	0
	0.0~6550.0 sec			0.0 to 6550.0 sec	



中达电通股份有限公司

北京 : 010-8225-3225

太原 : 0351-4039-485

长春 : 0431-8859-6017

长沙 : 0731-2941-118

成都 : 028-8434-2072

重庆 : 023-6310-3325

广州 : 020-3879-2175

哈尔滨 : 0451-5366-0643

杭州 : 0571-8882-0610

合肥 : 0551-2816-777

济南 : 0531-8690-7277

南昌 : 0791-6255-010

南京 : 025-8334-6585

上海 : 021-6301-2827

沈阳 : 024-2334-1159

武汉 : 027-8544-8265

西安 : 029-8836-0640

厦门 : 0592-5313-601

郑州 : 0371-6384-2448