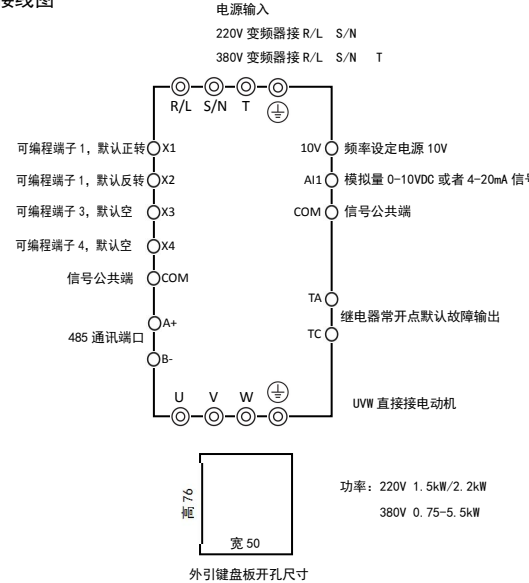
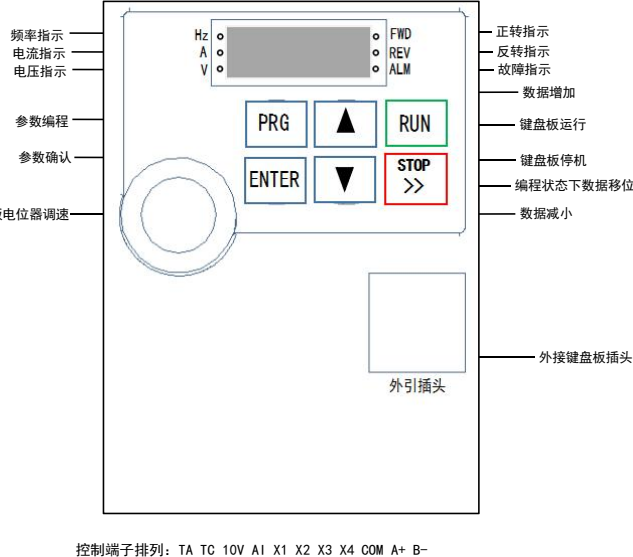


EJ100M-B 变频器使用手册 B

一、接线图



二、键盘板说明



三、简易参数

○—任何状态下均可修改的参数 ×—运行状态下不可修改的参数

◆—实际检测参数, 不能修改 ◇—厂家参数, 仅限于厂家修改, 用户禁止修改

功能码	名称	内容	出厂设定	更改
F0.00	功能宏定义	0: 通用模式 1: 单泵恒压供水模式 4: 雕刻机模式	0	×
F0.01	电机控制方式	0: VF 控制 1: 高级 VF 控制 2: 简易矢量控制 3: 高级矢量控制 4: 转矩控制	0	×
F0.02	运行命令	0: 面板运行命令通道 1: 端子运行命令通道 2: A+ B- Modbus485 通讯运行命令通道	4	×
F0.03	频率给定选择	0: 面板电位器 1: 数字给定 1, 操作面板▲、▼键调节 2: 数字给定 2, 端子 UP/DOWN 调节 3: AI 模拟给定 (0~10V/0~20mA) 4: 组合给定 6: 通讯给定 注: 选择组合给定时, 组合给定方式在 F1.15 中选择。	0	×
F0.04	最大输出频率	最大输出频率是变频器允许输出的最高频率, 是加速设定的基准。	50.00	×
F0.05	上限频率	运行频率不能超过该频率	50.00	×
F0.06	下限频率	运行频率不能低于该频率	0.0	×
F0.07	下限频率到达	0: 零速运行 1: 以下限频率运行 2: 停机	0	×

功能码	名称	内容	出厂设定	更改
F0.08	运行频率数字	该设定值是频率数字给定初始值	10.0	×
F0.09	数字频率控制	LED 个位: 掉电存储 0: 存储 1: 不存储 LED 十位: 停机保持 0: 保持 1: 不保持 LED 百位: UP/DOWN 负频率调节 0: 无效 1: 有效 LED 千位: PID、PLC 频率叠加选择	000	×
F0.10	加速时间	变频器从零频加速到最大输出频率所需时间	机型定	○
F0.11	减速时间	变频器从最大输出频率减速到零频所需时间	机型定	○
F0.12	运转方向设定	0: 正转 1: 反转	0	×
F0.16	载波频率设置	对需要静音运行的场合, 可以适当提高载波频率达到要求, 但提高载波频率会使变频器的发热量增加。	机型定	×
F0.23	用户密码	设置任意一个非零的数字, 需等待3分钟或掉电才能生效。	0000	×
F1.00	起动方式	LED 个位: 起动方式 0: 从起动频率起动 1: 先直流制动再从起动频率起动 2: 保留 LED 十位: 停电或异常再起方式 0: 无效 1: 从起动频率起动 LED 百位: 保留 LED 千位: 保留	000	×
F1.04	停机方式	0: 减速停机 1: 自由停机	0	×
F1.09	正转点动频率	设定点动正反转频率	10.0	×
F1.10	反转点动频率		10.0	×

功能	名称	内容	出厂设定	更改
F2.00	AI 输入下限电压		0.00	○
F2.01	AI 输入上限电压		10.00	○
F2.10	A0 模拟量输出 端子功能选择	0: 输出频率 1: 输出电流 2: 电机转速 3: 输出电压 4: AI	0	○
F2.13	输入端子X1功能	0: 控制端闲置 1: 正转点动控制 2: 反转点动控制 3: 正转控制 (FWD) 4: 反转控制 (REV) 5: 三线式运转控制 6: 自由停机控制 7: 外部停机信号输入 (STOP) 8: 外部复位信号输入 (RST) 9: 外部故障常开输入 10: 频率递增指令 (UP) 11: 频率递减指令 (DOWN) 13: 多段速选择 S1 14: 多段速选择 S2 15: 多段速选择 S3 16: 运行命令通道强制为端子 17: 运行命令通道强制为通讯 18: 停机直流制动指令 19: 频率切换为 AI 20: 频率切换为数字频率 1 21: 频率切换为数字频率 2 30: 外部停机/复位信号输入 (STOP/RST)	3	×
F2.14	输入端子X2功能		4	×
F2.15	输入端子X3功能		0	×
F2.16	输入端子X4功能		0	×
F2.17	保留		0	×
F2.18	FWD/REV 端子控制模式	0: 二线式控制模式 1 1: 二线式控制模式 2 2: 三线式控制模式 1 3: 三线式控制模式 2 4: 三线式控制模式 3	0	×

功能	名称	内容	出厂设定	更改
F2.19	上电时端子功能检测选择	0: 上电时端子运行命令无效 1: 上电时端子运行命令有效	0	×
F2.20	TA TC 功能	0: 闲置 1: 变频器运行准备就绪 2: 变频器运行中 3: 变频器零速运行中 4: 外部故障停机 5: 变频器故障 6: 频率/速度到达信号 (FAR) 7: 频率/速度水平检测信号 (FDT) 8: 输出频率到达上限 9: 输出频率到达下限 10: 变频器过载预报警 15: 正转 16: 反转 17: 输出频率下降至速度检测水平时输出指示信号	5	×
F2.27	UP/DOWN 端子速率	设置 UP/DOWN 端子设定频率时的频率修改速率	1.00	×
F2.28	输入端子脉冲触发方式设定 (X1~X4)	0: 表示电平触发方式 1: 表示脉冲触发方式 注: X1~X4 按 16 进制依次对应 1H、2H、4H、8H。		
F2.29	输入端子有效逻辑设定 (X1~X4)	0: 表示正逻辑, 即 Xi 端子与公共端连通有效, 断开无效 1: 表示反逻辑, 即 Xi 端子与公共端连通无效, 断开有效 注: X1~X4 按 16 进制依次对应 1H、2H、4H、8H。		

功能	名称	内容	出厂设定	更改
F3. 00	PID功能设定	LED 个位：PID 调节特性 0：无效 1：正作用 当反馈信号大于PID的给定量，要求变频器输出频率下降（即减小反馈信号）。 2：负作用 当反馈信号大于PID的给定量，要求变频器输出频率上升（即减小反馈信号）。 LED 十位：PID 给定量输入通道 0：键盘电位器：PID 给定量由操作面板上的电位器给定。 1：数字给定 PID 给定量由数字给定，并由功能码 F3. 01 设定。 2：压力给定（MPa、Kg） 设置 F3. 01、F3. 18 给定压力。 LED 百位：PID 反馈量输入通道 0：AI 1：保留 LED 千位：PID 睡眠选择 0：无效 1：普通休眠 该方式需设置 F3. 10～F3. 13 等具体参数。 2：扰动休眠 与休眠方式选择 0 时的参数设置相同，若 PID 反馈值在 F3. 14 设定值的范围以内时，维持睡眠延迟时间后进入扰动睡眠。反馈值小于苏醒阈值（PID 极性为正特性）时，立即苏醒。	1010	×
F3. 01	PID 给定量数字设定	用操作键盘来设定 PID 控制的给定量，仅当 PID 给定通道选择数字给定（F3. 00 十位为 1 或 2）时有效。若 F3. 00 十位为 2 时，用作压力给定，此参数与 F3. 18 的单位一致。	0	○

功能	名称	内容	出厂设定	更改
F3. 02	反馈通道增益	当反馈通道与设定通道水平不一致时，可用本功能对反馈通道信号进行增益调整。	1. 00	○
F3. 03	比例增益 P	PID 调节速度的快慢就是通过比例增益和积分时间这两个参数设置的，要求调节速度快需要增大比例增益、减小积分时间，要求调节速度慢需要减小比例增益、增大积分时间。一般情况下，微分时间不设置。	2. 00	○
F3. 04	积分时间Ti		1. 0s	○
F3. 05	微分时间Td		0. 0s	○
F3. 06	采样周期T	采样周期越大则响应越慢，但对干扰信号的抑制效果越好。一般情况下不必设置。	0. 0s	○
F3. 07	偏差极限	偏差极限为系统反馈量与给定量的偏差的绝对值与给定量的比值，当反馈量在偏差极限范围内时，PID 调节不动作。	0. 0%	○
F3. 08	闭环预置频率	在 PID 投入运行前变频器运行的频率和运行时间	0. 0Hz	○
F3. 09	预置频率保持时间		0. 0s	×
F3. 10	睡眠阈值系数	如果实际反馈值大于该设定值，并且变频器输出的频率到达下限频率的时候，变频器经过 F3. 12 定义的延时等待时间后，进入睡眠状态（即零转速运行中）；该值是 PID 设定值的百分比。	100. 0%	○
F3. 11	苏醒阈值系数	如果实际的反馈值小于该设定值时，变频器经过 F3. 13 定义的延时等待时间后，脱离睡眠状态，开始工作；该值是 PID 设定值的百分比。	90. 0%	○
F3. 12	睡眠延迟时间	设置睡眠延迟时间	100. 0s	○
F3. 13	苏醒延迟时间	设置苏醒延迟时间	1. 0s	○
F3. 14	进入睡眠时的反馈与设定压	本功能参数仅对扰动休眠模式有效	0. 5%	○

功能	名称	内容	出厂设定	更改
F3. 15	爆管检测延迟	设置爆管检测延迟时间	0. 0S	○
F3. 16	高压检测阀值	反馈压力大于等于此设定值时，经 F3. 15 爆管延时后报爆管故障“EPA0”，当反馈压力小于此设定值时爆管故障“EPA0”自动复位；该阀值是给定压力的百分比。	150. 0%	○
F3. 17	低压检测阀值		50. 0%	○
F3. 18	传感器量程	设置传感器的最大量程	10. 00MPa	○
F4. 00	电机额定功率	更改电机额定功率F4. 00后，F4. 01、F4. 02、F4. 04、F4. 05、F4. 18～F4. 20自动更新为相应功率的电机默认参数。	机型设定	×
F4. 01	电机额定电压		机型设定	×
F4. 02	电机额定电流		机型设定	×
F4. 03	电机额定频率		50. 0Hz	×
F4. 04	电机额定转速		机型设定	○
F4. 05	电机空载电流	设置电机空载电流	机型设定	×
F4. 06	AVR功能	0：无效 1：全程有效 2：仅减速时无效	0	×
F4. 07	冷却风扇控制	0：自动控制模式 1：通电过程一直运转	0	○
F1. 15	频率组合给定	0：电位器+数字频率1 1：电位器+数字频率2 2：电位器+AI 3：数字频率1+AI 4：数字频率2+AI 5：数字频率1+多段速 6：数字频率2+多段速 7：电位器+多段速 8：AI+PLC（同向叠加）	0	×

功能	名称	内容	出厂设定	更改
F4. 16	电机参数自学习	0：无效 1：静态自学习（启动立刻显示 STAR 结束显示 END1S 后灭）	0	×
F4. 17	电机定子电阻		机型设定	○
F4. 18	电机转子电阻		机型设定	○
F4. 19	电机定. 转子电感		机型设定	○
F4. 20	电机定. 转子互感		机型设定	○
F4. 30	速度环转矩限定		150. 0	○
F4. 31	转矩指令选择	0：键盘数字给定 1：AI 2：保留	0	×
F4. 32	转矩数字给定	该设定值是电机额定电流的百分比	150. 0	○
F4. 33	转矩控制正向量	用于设置转矩控制方式下，变频器的正向或反向最大	50. 0	○
F4. 34	转矩控制反向量	运行频率。	50. 0	○
F4. 35	转矩上升时间	转矩上升/下降时间定义了转矩从 0 上升到最大值或从最大值下降到 0 时的时间。	0. 00	○
F4. 36	转矩下降时间		0. 00	○
F5. 01	电机过载保护系数	电机过载保护系数为电机额定电流值对变频器额定输出电流值的百分比。	100%	×
F5. 02	欠压保护水平	本功能码规定了当变频器正常工作的时候，直流母线允许的下限电压。	180/360V	×
F5. 18	输出缺相保护检测系数	三相输出电流中的最大值与最小值的比值大于此系数，并且持续时间超过 6 秒钟时，变频器报输出电流不平衡故障 EPLI；F5. 18=0. 00 时输出缺相保护无效。	2. 00	○

功能	名称	内容	出厂设定	更改
F6. 01	MODBUS 通讯配置	LED 个位：波特率选择 0：9600BPS 1：19200BPS 2：38400BPS LED 十位：数据格式 0：无校验 1：偶校验 2：奇校验 LED 百位：通讯响应方式 0：正常响应 1：只响应从机地址 2：不响应 3：从机对广播模式下主机自由停机不响应	0000	×
F6. 02	通讯超时检出时间	此值设置为 0. 0 时，不做 RS485 通讯超时检出。	0. 0s	×
F6. 03	本机应答延时		5ms	×
F6. 04	比例连动系数		1. 00	○
F8. 05	参数初始化	1：恢复出厂设定 2：清除故障记录	0	×
d-00	输出频率（Hz）	0. 0～999. 9Hz	0. 0Hz	◆
d-02	输出电压（V）	0～999V	0V	◆
d-03	母线电压（V）	0～999V	0V	◆
d-04	输出电流（A）	0. 0～999. 9A	0. 0A	◆
d-06	模拟输入	0. 00～10. 00V/0. 00～20. 00mA	0. 00V/mA	◆
d-11	PID 压力反馈值	0. 00～10. 00V/0. 00～99. 99（MPa、Kg）	0. 00V/（MP	◆
d-16	散热温度	0～100℃	-	◆
d-22	最近一次故障电流	0. 0～999. 9A	0. 0A	◆
d-23	最近一次故障电压	0～999V	0V	◆

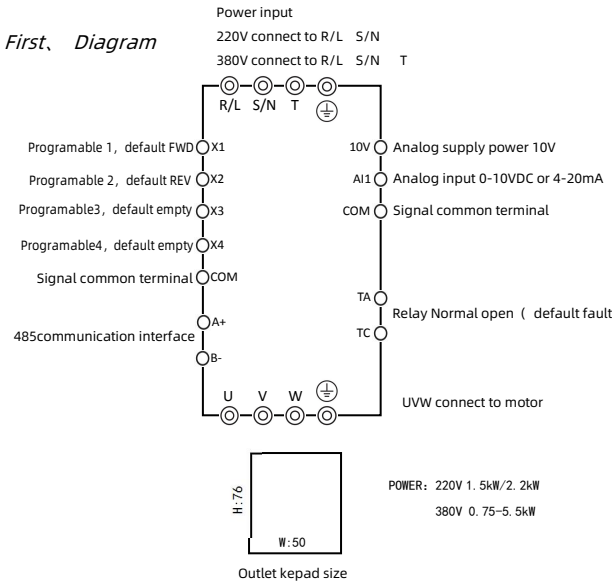
故障代码	
故障代码	含义
E0C1	加速运行中过流
E0C2	减速运行中过流
E0C3	匀速运行中过流
EHU1	加速运行中过压
EHU2	减速运行中过压
EHU3	匀速运行中过压
EHU4	停机时过压
ELU0	运行中欠压
ESC1	功率模块故障
E-0H	散热器过热
EOL1	变频器过载
EPID	PID 反馈断线
E485	RS485 通讯故障
ETUN	电机调谐故障
ECCF	电流检测故障
EEEP	EEPROM 读写错误
E5C1	输出缺相保护
EPA0	爆管故障

四、品质协定

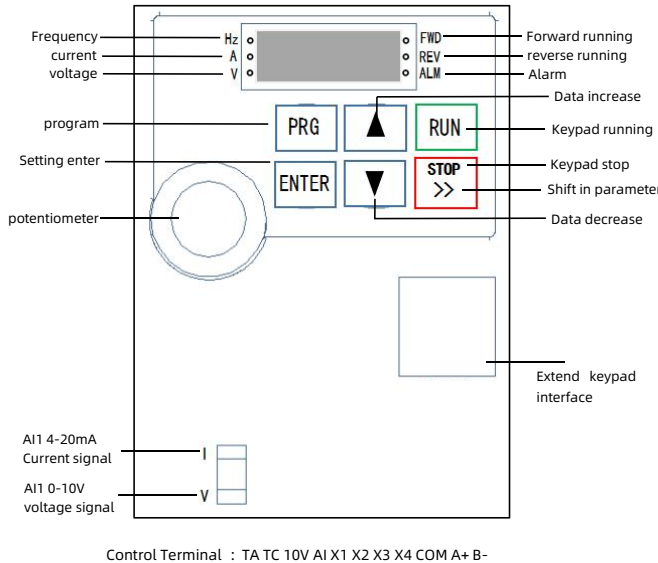
本产品从出厂之日起质保 12 个月（以产品机身条形码日期为准），只承担自身产品的品质维保事宜，产品以外的任何连带责任均不承担。

EJ100M-B User Manual B

First、Diagram



Second、Keypad Description



Third、Function Parameters

○—can be modified at any state ×—can be modified in running state
◆—can not be modified ◇—factory parameter

Code	Name	Description	Default	Modify
F0.00	Function macro	0: common mode 1: single pump constant pressure 4: engraving machine mode	0	×
F0.01	Control mode	0: VF mode 1: high VF mode 2: simple vector mode 3: high vector mode 4: DTC mode	0	×
F0.02	Command source	0: keypad 1: terminal 2: communication	4	×
F0.03	Main frequency reference setting channel selection	0: potentiometer 1: digital 1, keypad ▲ ▼ adjusted 2: digital 2, terminal UP/DOWN adjusted 3: AI Analog given (0~10V/0~20mA) 4: combination 6: A+ B-communication Remarks: combination please set F1.15	0	×
F0.04	Max. frequency	50.00 Hz to 500.00 Hz	50.00	×
F0.05	Frequency reference upper limit	F0.06-F0.04 (Max. frequency)	50.00	×
F0.06	Frequency reference lower limit	0.00-F0.04	0.0	×
F0.07	Running mode when frequency reference lower than frequency lower limit	0: Run at zero speed 1: Run at frequency reference lower Limit 2: Stop	0	×

Code	Name	Description	Default	Modify
F0.08	Preset frequency	Preset frequency	10.0	×
F0.09	Digital frequency control	LED Ones: revised value after power off 0: stored 1: cleared LED tens: Retentive of digital setting frequency upon stop 0: retentive 1: Not retentive LED hundreds: UP/DOWN negative frequency adjusted 0: invalid 1: valid LED thousand: PID、PLC frequency combination calculation 0: invalid 1: F0.03+PID 2: F0.03+PLC	000	×
F0.10	Acceleration time	Time from 0Hz to max.frequency	Model dependent	○
F0.11	Deceleration time	Time from max. Frequency to 0Hz	Model dependent	○
F0.12	Running direction	0: forward running 1: reverse running	0	×
F0.16	Carrier frequency	The noise will be small after Increase F0.16, and vice versa	Model dependent	×
F0.23	User password	Setting password to prevent abnormal operation	0000	×
F1.00	Start mode	LED ones: start mode 0: start from the start frequency 1: started by DC brake and the from start frequency 2: reserved LED tens: restart mode when power off or other abnormal situation 0: invalid 1: start from the start frequency LED hundreds: reserved LED thousands: reserved	000	×
F1.04	Stop mode	0: Decelerate to stop 1: coast to stop	0	×
F1.09	FWD Jog frequency	Setting the forward and reverse jog frequency	10.0	×
F1.10	REV Jog frequency		10.0	×

Code	Name	Description	Default	Modify
F2.00	AI input voltage lower limit	Modified the min and max voltage	0.00	○
F2.01	AI input voltage upper limit		10.00	○
F2.10	AO analog output function	0: output frequency 1: output current 2: motor speed 3: output voltage 4: AI	0	○
F2.13	X1 function set	0: No function 1: foward jog 2: reverse jog 3: forward running	3	×
F2.14	X2 function set	4: reverse running 5: three_wire control	4	×
F2.15	X3 function set	6: coast stop 7: outer stop signal(STOP)	0	×
F2.16	X4 function set	8: outer reset signal(RST) 9: External fault normally open (NO) input 10: terminal frequency up (UP) 11: terminal frequency down (DOWN) 13: Multi-reference terminal 1/ S1 14: Multi-reference terminal 2/ S2 15: Multi-reference terminal 3/ S3 16: Command source force to terminal 17: Command source force to A+ B- 18: stop by DC brake instruction 19: Frequency source switchover to AI 20: Frequency source switchover to digital 1 21: Frequency source switchover to digital 2 30: external stop or reset signal(STOP/RST)	0	×
F2.17	Reserved			
F2.18	Terminal I/O control mode	0: two_wire control mode 1 1: two_wire control mode 2 2: three_wire control mode 1 3: three_wire control mode 2 4: three_wire control mode 3	0	×

Code	Name	Description	Default	Modify
F2.19	Terminal function after power on	0: terminal running valid 1: terminal running invalid	0	×
F2.20	TA TC Function	0: no function 1: get ready to running 2: running 3: running at 0Hz 4: outer fault stop 5: fault output 6: frequency/speed reached (FAR) 7: frequency/speed detect signal (FDT) 8: output frequency to upper 9: output frequency to lower 10: over load alarm 15: forward running 16: reverse running 17: output frequency down to speed detection level	5	×
F2.27	Terminal UP/DOWN rate		1.00	×
F2.28	Input terminals Pulse mode (X1~X4)	0: level trigger 1: pulse trigger remarks: X1~X4 according hexadecimal 1H、2H、4H、8H。		
F2.29	Input terminals logical valid (X1~X4)	0: positive logic, Xi-COM valid, off invalid 1: negative logic, Xi-COM invalid, off valid remarks: X1~X4 according hexadecimal 1H、2H、4H、8H。		

Code	Name	Description	Default	Modify
F3.00	PID function setting	LED Ones: PID regulate characteristic 0: invalid 1: forward action Frequency of Ac driver must be slowly when feedback signal is bigger than F3.01。 2: reverse action Frequency of Ac driver must be faster when feedback signal is bigger than F3.01。 LED Tens: PID reference setting channel 0: potentiometer: PID target is decided by keypad potentiometer。 1: digital setting PID target is decided by digital setting (F3.01)。 2: pressure setting (MPa、Kg) set the F3.01 and F3.18 to PID target pressure。 LED hundreds: PID feedback input channel 0: AI 1: reserved LED thousands: PID sleep selection 0: invalid 1: normal sleep F3.10 ~ F3.13 must be modified。 2: disturbed sleep AC driver will enter to disturbed sleep mode when PID feedback valve on the range of F3.14, and if PID feedback valve is small than F3.11 wake up value, AC driver will be wake up immediately。	1010	×
F3.01	PID digital setting	When F3.00=1 or 2 F3.01 is valid , F3.01 can set the target pressure	0	○

Code	Name	Description	Default	Modify
F3.02	Feedback channel gain	When the feedback channel level is inconsistent with the set channel level, this function can be used to adjust the gain of the feedback channel signal.	1.00	○
F3.03	Proportion gain (P)	The speed of PID adjustment is set through two parameters: proportional gain and integration time. It is required to increase the proportional gain and reduce the integration time when the adjustment speed is fast, and to decrease the proportional gain and increase the integration time when the adjustment speed is slow. In general, the differential time is <u>not</u> set.	2.00	○
F3.04	Integral time (Ti)		1.0s	○
F3.05	Differential time (Td)		0.0s	○
F3.06	Sampling period T	The larger the sampling period, the slower the response, but the better the suppression effect on interference signals. Generally, it is not necessary to set it	0.0s	○
F3.07	Deviation limit	The deviation limit is the ratio of the absolute value of the deviation between the system feedback quantity and the given quantity to the given quantity. When the feedback quantity is within the deviation limit range, PID regulation does not act.	0.0%	○
F3.08	Closed-loop preset frequency	running frequency and time before PID mode	0.0Hz	○
F3.09	Keep time of preset frequency		0.0s	×
F3.10	Sleep valve coefficient	AC driver will work in 0Hz(sleeping state) If actual feedback valve is bigger than F3.10 and time of F3.12 is up	100.0%	○
F3.11	wake up valve coefficient	AC driver will work If actual feedback valve is smaller than F3.11 and time of F3.13 is up	90.0%	○
F3.12	Sleep delay time	Set the sleep delay time	100.0s	○
F3.13	Wake delay time	Set the wake up delay time	1.0s	○
F3.14	Sleep and wake deviations		0.5%	○

Code	Name	Description	Default	Modify
F3.15	Delay Time of squib	Set the delay Time of squib (over pressure)	0.0S	○
F3.16	Valve of high pressure detection	If feedback pressure equal or bigger than F3.16, inverter display “EPAO” after F3.15 delay time is coming	150.0%	○
F3.17	Valve of lower pressure detection		50.0%	○
F3.18	Sensor range	Sensor 0-max range	10.00MPa	○
F4.00	Rated motor power	Initial parameters after F4.00 setting	Model dependen	×
F4.01	Rated motor voltage		Model dependent	×
F4.02	Rated motor current		Model dependent	×
F4.03	Rated motor frequency		50.0Hz	×
F4.04	Rated motor speed		Model dependent	○
F4.05	Motor No-load current	Setting the no_load current	Model dependent	×
F4.06	AVR function	0: invalid 1: valid all the state 2: invalid only during deceleration	0	×
F4.07	Cool fan function	0: auto running in programming 1: running when power is on	0	○
F1.15	Combination frequency	0: potentiometer+digital 1 1: potentiometer+digital 2 2: potentiometer+AI 3: digital 1+AI 4: digital 2+AI 5: digital 1+multi_speed 6: digital 2+multi_speed 7: potentiometer+multi_speed		×

Code	Name	Description	Default	Modify
F4.16	Auto-tuning selection	0: invalid 1: Asynchronous motor static auto-tuning (frist display “STAR ”, finished display “END” till return normal after 1s)	0	×
F4.17	Stator resistance	Initial parameters after auto_tuning running	Model dependent	○
F4.18	Rotor resistance			○
F4.19	inductive reactance			○
F4.20	Mutual inductive			○
F4.30	Speed loop limited		150. 0	○
F4.31	Torque command	0: keypad digital setting 1: AI setting 2: reserved	0	×
F4.32	Torque digital setting	Rated current ratio	150. 0	○
F4.33	Torque Forward max frequency	At the mode of torque mode, setting the forward or reverse max frequency	50. 0	○
F4.34	Torque reverse max frequency		50. 0	○
F4.35	Time of torque rise up	This two parameters decide the time from min. to max. or from max. to min.	0. 00	○
F4.36	Time of torque down		0. 00	○
F5.01	Motor overload protective coefficient	Equal to rated current of motor divided by output current of inverter	100%	×
F5.02	Under voltage protective level	DC bus permit lower voltage when inverter normal running	180/360V	×
F5.18	Output phase loss Protection coefficient	fault display EPLI when three phase max. current divided by min. Current is bigger than F5.18 above 6 seconds; F5.18=0.00 invalid。	2. 00	○

Code	Name	Description	Default	Modify
F6.01	A+ B- Modbus setting	LED Ones: baud rate 0: 9600BPS 1: 19200BPS 2: 38400BPS LED tens: Modbus data format symbol 0: no check 1: even parity check 2: odd parity check LED hundreds: response way 0: normal response 1: response only for slave 2: no response 3: no response for coast stop under broadcast mode	0000	×
F6.02	Modbus over time	Modbus over time 0.0 invalid (bigger than 0 valid)	0. 0s	×
F6.03	Delay time	Modbus response delay	5ms	×
F6.04	ProLC	Proportional linkage coefficient	1. 00	○
F8.05	initialization	1: Restore factory parameters 2: Clear	0	×
d-00	frequency(Hz)	0.0 ~ 999.9Hz	0. 0Hz	◆
d-02	Output	0 ~ 999V	0V	◆
d-03	DC voltage(V)	0 ~ 999V	0V	◆
d-04	Current(A)	0.0 ~ 999.9A	0. 0A	◆
d-06	AI (V/mA) input	0.00 ~ 10.00V/0.00 ~ 20.00mA	0. 00V/mA	◆
d-11	PID Feedback	0.00 ~ 10.00V/0.00 ~ 99.99(MPa、Kg)	0. 00V/(MP	◆
d-16	Heatsink Temp	0-100°C(Heatsink temperature)	-	◆
d-22	latest current	The latest fault current record	0. 0V	◆
d-23	latest voltage	The latest fault DC voltage record	0V	◆

Fault code	
Fault code	Fault Name
E0C1	Overcurrent during acceleration
E0C2	Overcurrent during deceleration
E0C3	Overcurrent at constant speed
EHU1	Overvoltage during acceleration
EHU2	Overvoltage during deceleration
EHU3	Overvoltage at constant speed
EHU4	Overvoltage at stop
ELU0	undervoltage during running
ESC1	Power module fault
E-OH	Heatsink oveheat
EOL1	AC drive overload
EPID	PID feedback off line
E485	RS485 communication fault
ETUN	Motor auto tuning fault
ECCF	Current detection fault
EEEP	EEPROM read write fault
E5C1	Output phase loss
EPAO	Water pipe squib (over pressure) fault

Fourth、Quality Agreement

This product is guaranteed for 12 months from the date of delivery (based on the barcode date of the product body), and only responsible for the quality maintenance of its own product. Any joint liability outside of the product is not borne.