

前 言

首先感谢您购买 JAC880 系列变频器！

JAC880 系列变频器采用国际领先的直接转矩控制算法、矢量控制算法，实现高性能、高精度的电机驱动控制，可驱动异步电机和永磁同步电机，可用于电梯、空压机、金属制品、电线电缆、纺织化纤、轨道交通等行业。本说明书介绍了 JAC880 系列变频器的功能特性及使用方法，包括产品选型、参数设置、运行调试、维护检查等，使用前请务必认真阅读本说明书，设备配套厂家请将此说明书随设备发送给终端用户，方便后续的使用参考。

注 意 事 项

- ◆ 为说明产品的细节部分，本手册中的图例有时为卸下外罩或安全遮盖物的状态。使用本产品时，请务必按规定装好外壳或遮盖物，并按照手册的内容进行操作。
- ◆ 本手册中的图例仅为了说明，可能会与您订购的产品有所不同。
- ◆ 本公司致力于产品的不断改善，产品功能会不断升级，所提供的资料如有变更，恕不另行通知。
- ◆ 如果您使用中有问题，请与本公司各区域代理商联系，或直接与本公司客户服务中心联系。客服电话：400-680-9991

开箱验货：

在开箱时，请认真确认：

本机铭牌的型号及变频器额定值是否与您的订货一致。箱内含您订购的机器、产品合格证、用户操作手册及保修单。

产品在运输过程中是否有破损现象，若发现有某种遗漏或损坏，请速与本公司或您的供货商联系解决。

初次使用：

对于初次使用本产品的用户，应先认真阅读本手册。若对一些功能及性能方面有所疑惑，请咨询我公司的技术支持人员，以获得帮助，对正确使用本产品有利。

目录

第 1 章 安全信息及注意事项.....	4
第 2 章 产品信息.....	10
2.1 产品命名和铭牌标识.....	10
2.2 变频器各部分名称.....	10
第 3 章 安装指导.....	11
3.1 机械安装.....	11
3.2 电气安装.....	12
第 4 章 操作显示.....	16
4.1 操作与显示界面介绍.....	16
4.2 功能码查看、修改方法说明.....	17
4.3 参数上传以及下载.....	18
4.4 故障记录跟踪.....	18
4.5 数值指针的定义以及编辑.....	18
4.6 位指针的定义以及编辑.....	19
第 5 章 功能参数一览表.....	20
第 6 章 选型与尺寸.....	72
6.1 变频器电气规格.....	72
6.2 变频器外型与尺寸.....	72
6.3 键盘的外型尺寸.....	73

6.4 制动单元与制动电阻的选型.....	74
第 7 章 维护保养与故障诊断.....	75
7.1 变频器的日常保养与维护.....	75
7.2 故障报警及对策.....	76
第八章：现场总线通信.....	80
保修协议	84

第 1 章 安全信息及注意事项

安全定义：

在本手册中，安全注意事项分以下两类：



危险： 由于没有按要求操作造成的危险，可能导致重伤，甚至死亡的情况；



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

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

1.1 安全事项

使用阶段	安全等级	事项
安装前	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 开箱时发现控制系统进水、部件缺少或有部件损坏时，请不要安装！ ◆ 装箱单与实物名称不符时，请不要安装！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 搬运时应该轻抬轻放，否则有损害设备的危险！ ◆ 有损伤的驱动器或缺件的变频器请不要使用。有受伤的危险！ ◆ 不要用手触及控制系统的元器件，否则有静电损坏的危险！
安装时	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 请安装在金属等阻燃的物体上；远离可燃物。否则可能引起火警！ ◆ 不可随意拧动设备元件的固定螺栓，特别是带有红色标记的螺栓！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 不能让导线头或螺钉掉入变频器中。否则引起变频器的损坏！ ◆ 请将变频器安装在震动少，避免阳光直射的地方。 ◆ 两个以上变频器置于同一个柜子中时，请注意安装位置，保证散热效果。

JAC880 系列变频器用户手册

使用阶段	安全等级	事项
配线时	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 必须由专业电气工程施工，否则会出现意想不到的危险！ ◆ 变频器和电源之间必须有断路器隔开，否则可能发生火警！ ◆ 接线前请确认电源处于零能量状态，否则有触电的危险！ ◆ 请按标准对变频器进行正确规范接地，否则有触电危险！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 绝不能将输入电源连接到变频器的输出端子（U、V、W）上。注意接线端子的标记，不要接错线！否则引起驱动器损坏！ ◆ 绝不能将制动电阻直接接于直流母线（+）、（-）端子之间。否则引起火警！ ◆ 所用导线线径请参考手册的建议。否则可能发生事故！ ◆ 编码器必须使用屏蔽线，且屏蔽层必须保证单端可靠接地！
上电前	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 请确认输入电源的电压等级是否和变频器的额定电压等级一致；电源输入端子（R、S、T）和输出端子（U、V、W）上的接线位置是否正确；并注意检查与变频器相连接的外围电路中是否有短路现象，所连线路是否紧固，否则引起变频器损坏！ ◆ 变频器的任何部分无须进行耐压试验，出厂时产品已作过此项测试。否则可能引起事故！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 变频器必须盖好盖板后才能上电。否则可能引起触电！ ◆ 所有外围配件的接线必须遵守本手册的指导，按照本手册所提供电路连接方法正确接线。否则引起事故！
上电后	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 上电后不要打开盖板。否则有触电的危险！ ◆ 不要触摸变频器的任何输入输出端子。否则有触电危险！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 若需要进行参数辨识，请注意电机旋转中伤人的危险。否则可能引起事故！ ◆ 请勿随意更改变频器厂家参数。否则可能造成设备的损害！

JAC880 系列变频器用户手册

使用阶段	安全等级	事项
运行中	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 非专业技术人员请勿在运行中检测信号。否则可能引起人身伤害或设备损坏！ ◆ 请勿触摸散热风扇及放电电阻以试探温度。否则可能引起灼伤！
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 变频器运行中，应避免有东西掉入设备中。否则引起设备损坏！ ◆ 不要采用接触器通断的方法来控制变频器的启停。否则引起设备损坏！
保养时	 危险	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 没有经过专业培训的人员请勿对变频器实施维修及保养。否则造成人身伤害或设备损坏！ ◆ 请勿带电对设备进行维修及保养。否则有触电危险！ ◆ 确认将变频器的输入电源断电 10 分钟后，才能对驱动器实施保养及维修。否则电容上的残余电荷对人会造成伤害！ ◆ 在变频器上开展维护保养工作之前，请确保变频器与所有电源安全断开连接。 ◆ 所有可插拔插件必须在断电情况下插拔！ ◆ 更换变频器后必须进行参数的设置和检查。
	 注意	<ul style="list-style-type: none"> ◆ 旋转的电机向变频器馈送电源，这样即使在电机停止并切断电源时也会造成变频器带电。在变频器上开展维护保养工作之前，请确保电机与变频器安全断开连接。

1.2 注意事项

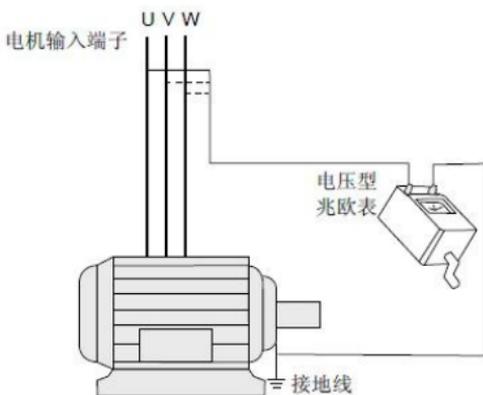
1) 漏电保护器 RCD 要求

设备在运行中会产生大漏电流流过保护接地导体，请在电源的一次侧安装 B 型漏电保护器（RCD）。在选择漏电保护器（RCD）时应考虑设备启动和运行时可能出现的瞬态和稳态对地漏电流，选择具有抑制高次谐波措施的专用 RCD，或者较大剩余电流的通用 RCD。

2) 电机绝缘检查

电机在首次使用、长时间放置后的再使用之前及定期检查时，应做电机绝缘检查，防止因电机绕组的绝缘失效而损坏变频器。绝缘检查时一定要将电机连线从变频器分开，建议采用 500V 电

压型兆欧表，应保证测得绝缘电阻不小于 $5M\Omega$ 。



3) 电机的热保护

若选用电机与变频器额定容量不匹配时，特别是变频器额定功率大于电机额定功率时，务必调整变频器内电机保护相关参数值或在电机前加装热继电器以对电机保护。

4) 工频以上运行

本变频器提供 $0\text{Hz}\sim 2000\text{Hz}$ 的输出频率。若客户需在 50Hz 以上运行时，请考虑机械装置的承受力。

5) 机械装置的振动

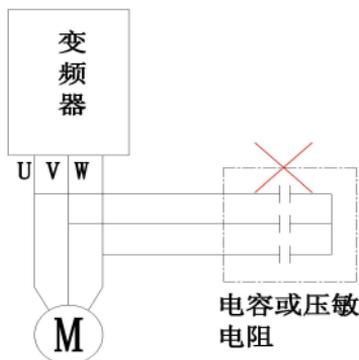
变频器在一些输出频率处，可能会遇到负载装置的机械共振点，可通过设置变频器内跳跃频率参数来避开。

6) 关于电动机发热及噪声

因变频器输出电压是 PWM 波，含有一定的谐波，因此电机的温升、噪声和振动同工频运行相比会略有增加。

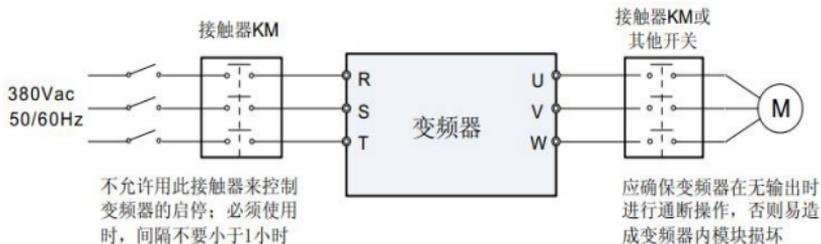
7) 输出侧有压敏器件或改善功率因数的电容的情况

变频器输出是 PWM 波，输出侧如安装有改善功率因数的电容或防雷用压敏电阻等，易引发变频器瞬间过电流甚至损坏变频器。请不要使用。



8) 变频器输入、输出端所用接触器等开关器件

若在电源和变频器输入端之间加装接触器，则不允许用此接触器来控制变频器的启停。一定需要用该接触器控制变频器启停时，间隔不要小于一个小时。频繁的充放电降低变频器内电容器的使用寿命。若输出端和电机之间装有接触器等开关器件，应确保变频器在无输出时进行通断操作，否则易造成变频器内模块损坏。



9) 额定电压值以外的使用

不适合在说明书所规定的允许工作电压范围之外使用变频器，易造成变频器内器件损坏。如果需要，请使用相应的升压或降压装置对电源进行变压处理后输入到变频器。

10) 三相输入改成两相输入

不可将三相变频器改为两相使用。否则将导致故障或变频器损坏。

11) 雷电冲击保护本

变频器虽内装有雷击过电流保护装置，对于感应雷有一定的自我保护能力，但对于雷电频发处，客户还应在变频器前端加装防雷保护装置。

12) 海拔高度与降额使用

JAC880 系列变频器用户手册

在海拔高度超过 1000m 的地区，由于空气稀薄造成变频器的散热效果变差，有必要降额使用。此情况请向我公司进行技术咨询。

13) 一些特殊用法

如果客户在使用时需用到本手册所提供的建议接线图以外的方法时，如共直流母线等，请向我公司咨询。

14) 变频器的报废时注意

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

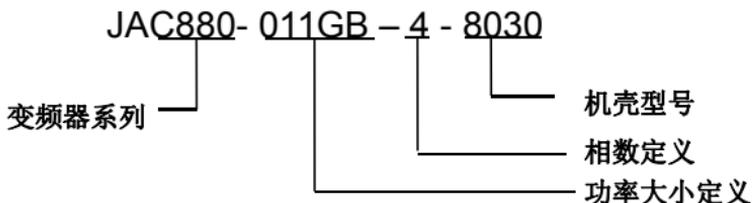
15) 关于适配电机

- 标准适配电机为四极鼠笼式异步感应电机。若非上述电机请一定按电机额定电流选配变频器。
- 非变频电机的冷却风扇与转子轴是同轴连接，转速降低时风扇冷却效果降低，因此，电机出现过热的场合应加装强排气扇或更换为变频电机；
- 变频器已经内置适配电机标准参数，根据实际情况有必要进行电机参数辨识或修改缺省值以尽量符合实际值，否则会影响运行效果及保护性能；
- 由于电缆或电机内部出现短路会造成变频器报警，甚至炸机。因此，请首先对初始安装的电机及电缆进行绝缘短路测试，日常维护中也需经常进行此测试。注意，做这种测试时务必将变频器与被测试部分全部断开。

第 2 章 产品信息

2.1 产品命名和铭牌标识

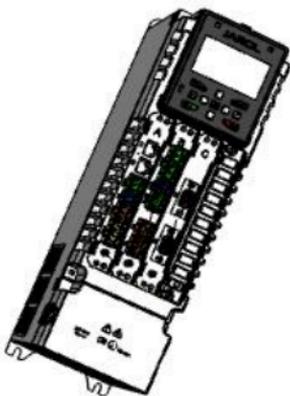
2.1.1 命名规则



- 1、变频器系列:代表不同的系列
- 2、功率大小定义: 数字表示功率大小, 从 5.5-110KW 不等, G 代表通用机 P 代表风机水泵型, B 代表含制动单元
- 3、相数定义: 三相 380V 用 4 表示、单相 220V 用 S2 表示、三相 220V 用 2 表示
- 4、外壳型号定义:根据此款机型所用外壳型号而定

2.2 变频器各部分名称

JAC880 系列变频器 5.5-11KW 为塑胶结构类型, 外型图如下图所示:



第 3 章 安装指导

3.1 机械安装

3.1.1 安装环境

- 1) 环境温度：周围环境温度对变频器寿命有很大影响，不允许变频器的运行环境温度超过允许温度范围（-10℃~50℃）。
- 2) 将变频器装于阻燃物体的表面，周围要有足够空间散热。变频器工作时易产生大量热量。并用螺丝垂直安装在安装支座上。
- 3) 请安装在不易振动的地方。振动应不大于 0.6G。特别注意远离冲床等设备。
- 4) 避免装于阳光直射、潮湿、有水珠的地方。
- 5) 避免装于空气中有腐蚀性、易燃性、易爆性气体的场所。
- 6) 避免装在有油污、多灰尘、多金属粉尘的场所。
- 7) JAC880 系列塑料外壳产品为 Built-in 产品，需要安装在最终系统中使用，最终系统应提供相应的防火外壳、电气防护外壳和机械防护外壳等，并符合当地法律法规和相关 IEC 标准要求。

3.1.2 安装空间要求

JAC880 系列变频器根据功率等级不同，周围安装空间预留要求不同，具体如下图所示：

JAC880 系列变频器散热时热量由下往上散发，多台变频器工作时，通常进行并排安装。在需要上下排安装场合，由于下排变频器的热量会引起上排设备温度上升导致故障，应采取安装隔热导流板等对策。

3.1.4 机械安装注意事项

安装 JAC880 系列变频器时所以请注意以下几点：

- 1) 安装空间要保证变频器有足够的散热空间。预留空间时请考虑柜内其它器件的散热情况。
- 2) 请向上垂直安装变频器，便于热量向上散发。若柜内有多台变频器时，请并排安装。在需上下安装场合，安装隔热导流板。
- 3) 安装支架请务必采用阻燃材质作为安装支架。
- 4) 对于有金属粉尘应用场合，建议采用散热器柜外安装方式。此时全密封的柜内空间要尽可能大。

3.2 电气安装

3.2.1 主回路接线图

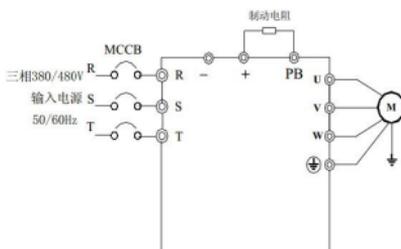


图 3-1 三相接线标准

3.2.2 主电路端子说明

变频器主回路端子说明：

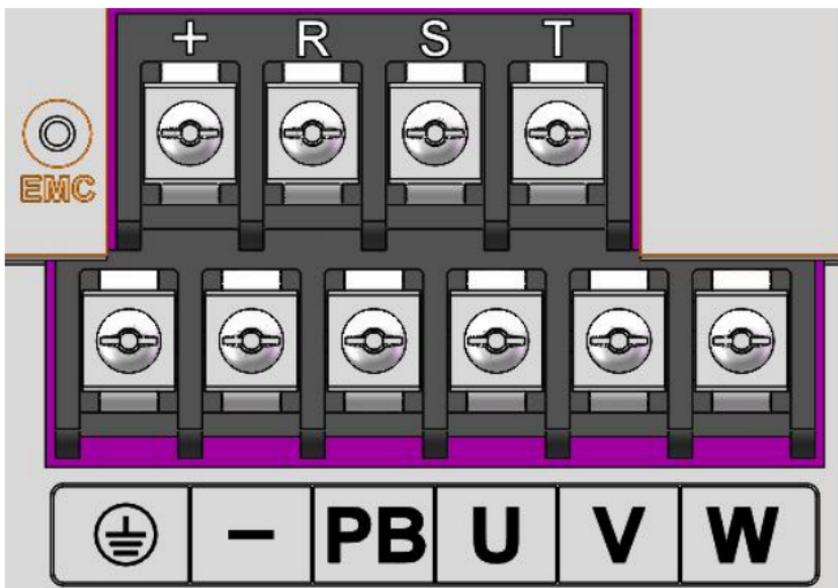


图 3-3 5.5-11KW（8020 型）主回路接线端子



图 3-4 15kW-22kW（8030 型）主回路接线端子

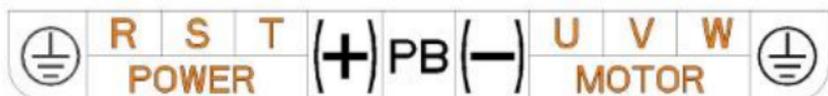


图 3-5 30kW-37kW（8040 型）主回路接线端子

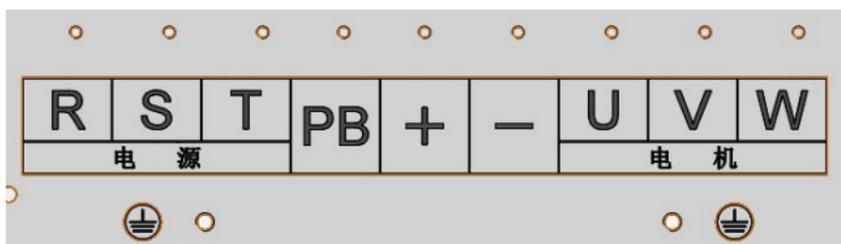


图 3-6 45kW-55kW（8050 型）主回路接线端子

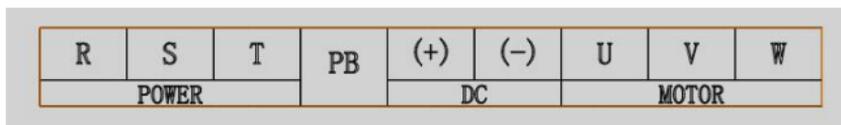


图 3-7 75kW-110kW（8060 型）主回路接线端子

端子标记	名称	说明
R、S、T	三相电源输入端子	交流输入三相电源连接点
P(+)、PB	制动电阻连接端子	制动电阻连接点
U、V、W	变频器输出端子	连接三相电动机
	接地端子	接地端子

注意：

● 禁止使用不对称电机电缆。如果电机电缆中除了导电的屏蔽层之外，还有一根对称接地导体，那么请将接地导体在变频器端和电机端接地。

● 将电机电缆、输入动力电缆和控制电缆分开走线。

3.2.3 控制端子说明

控制回路端子布置图：

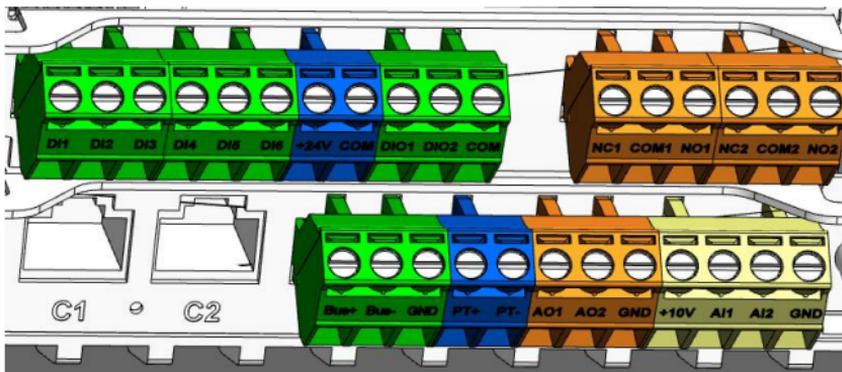


图 3-4 控制回路端子布置图

类别	端子符号	端子名称	功能说明
电源	+10V-GND	外接+10V电源	向外提供+10V电源，最大输出电流：10mA 一般用作外接电位器工作电源，电位器阻值范围： 1kΩ~5kΩ
	+24V-GND	外接+24V电源	向外提供+24V电源，一般用作数字输入输出端子 工作电源和外接传感器电源，最大输出电流：200mA
模拟输入	AI-GND A2-GND	电压输入端子	1、输入电压范围：DC -10V~10V 2、输入电流范围：-20mA~20mA 3、输入阻抗：22kΩ
数字输入	DI1-COM	数字输入 1	1、光藕隔离，兼容双极性输入 2、输入阻抗：2.4kΩ 3、电平输入时电压范围：9V~30V
	DI2-COM	数字输入 2	
	DI3-COM	数字输入 3	
	DI4-COM	数字输入 4	
	DI5-COM	数字输入 5	

JAC880 系列变频器用户手册

类别	端子符号	端子名称	功能说明
	DI6-COM	数字输入 6	
模拟输出	AO1-GND	模拟输出 1	输出电压范围: 0V~10V
	AO2-GND	模拟输出 2	输出电流范围: 0V~20mA
数字输出	DO1-COM	数字输出 1	光耦隔离, 双极性开路集电极输出
	DO2-COM	数字输出 2	输出电压范围: 0-24V 输出电流范围: 0-50mA
继电器输出	NC1	常开端子	触点驱动能力: 25V ac, 3A, COSφ=0.4 。 30Vdc, 1A
	COM1		
	NO1		
	NC2	常闭端子	
	COM2		
	NO2		
通讯接口	Bus+, Bus-	Modbus	Modbus 通讯接口, 非隔离输出
传感器	PT+, PT-	温度传感器	支持 PT100、PT1000、KTY84 及 PTC

3.2.4 控制回路接线图

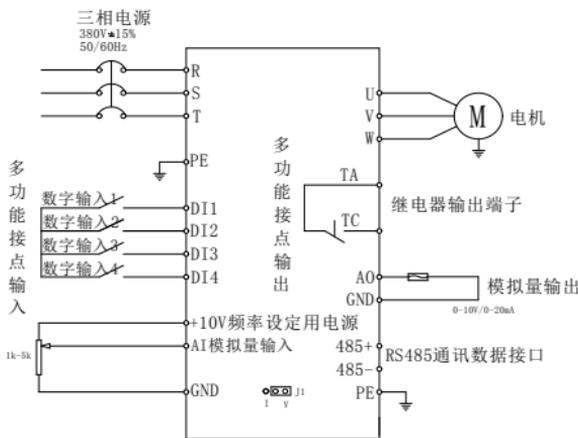


图 3-5 控制回路接线图

第 4 章 操作显示

4.1 操作与显示界面介绍

用控制面板，可对变频器进行功能参数修改、变频器工作状态监控和变频器运行控制（启动、停止）等操作，其外型及功能区如下图所示：



图 4-1 操作面板示意图

功能指示灯说明：

- RUN：灯亮时表示变频器处于运转状态，灯灭时表示变频器处于停机状态。
- L/R：键盘操作、端子操作与远程操作（通信控制）指示灯；
- ALM：故障灯。

键盘按钮说明表

表 4-1 键盘功能表

按键	名称	功能
	启动	本地启动按钮
	停机	本地停机按钮

	切换	本地远程模式切换按钮
	左多功能	用于退出到上一级菜单、或者取消编辑、或故障复位等
	右多功能	用于进入下一级菜单、或者执行选择或保存编辑等功能
	确认键	用于执行选择或保存编辑等功能，或者显示当前监控内容的参数名称地址
	移动键	用于移动光标等
	递减键	用于增减编辑参数、在主界面状态下，可以直接修改本地给定
	帮助键	用于帮助和提示

4.2 功能码查看、修改方法说明

关于上图 LCD 段码型显示操作键盘的特别操作说明：

显示窗左上角为参数组名，上图已全屏显示各段位及各单位名称或符号，左下角为设置进入，右下角为参数更改存盘及返回按键。

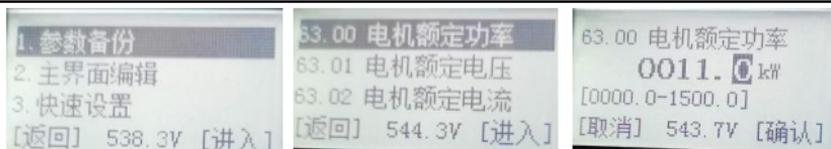
显示窗中心位置为当前显示或设置物理量数值，数值前‘-’表示负值或反向。其它操作可参考本章所述。

4.2.1 本地控制调试

确认处于 LOC 状态，按[Start]可以启动，按[Stop]可以停机，按[选项]->[本地给定]可以修改速度给定。

4.2.2 参数读取以及编辑

在主界面下，按[菜单]->[参数列表]可以进入参数组选择，参数组编号从 1 到 63，按上下键可以任意选择参数组，按左右键可以快速翻页。按[OK]或者[选择]按键可以进入子菜单目录。找到相关参数再按[OK]或者[选择]键可以进入参数编辑界面。



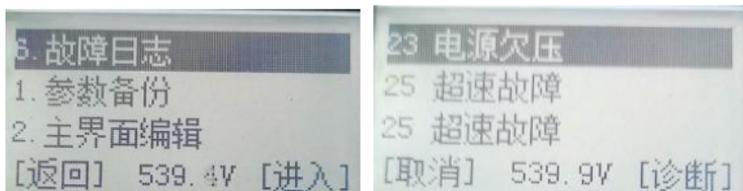
4.3 参数上传以及下载

当需要进行参数复制到另一台机器的时候，先将需要复制的源机器的参数上传至控制面板。然后携带该面板到新的机器，选择下载进行参数复制。上传步骤为：[菜单]->[参数备份]->[上传]，则驱动器的变更参数将存储在控制面板的内存中。下载步骤为：[菜单]->[参数备份]->[下载]。上传和下载完成后，界面会显示一共传输的参数个数。



4.4 故障记录跟踪

[菜单]->[故障日志]可以查看过往 100 条故障记录及内容，其中第 1 条表示时间刻度为最近一次故障，记录的诊断数据因故障类别而有差异，其原则是只记录有助于诊断该故障的数据。



4.5 数值指针的定义以及编辑

功能模块之间的数值传递或连接通过数值指针实现，指针的格式定义为 16 位变量，其中高 8 位为参数组号，低 8 位为索引号。例如参数 01.02 的指针地址为 0102H，参数 22.01 的指针地址为 1601H，这里十进制 22 转换为 16 进制即为 16H。如需要将 AI1 的换算值作为速度给定，那么需要将速度给定源选择参数 21.00 指向参数 02.03 AI1 换算值，即 21.00 = P.02.03 或 0203H。常量

Zero 表示指针指向常数 0。

MSB(Bit8-15)

组号

LSB(Bit0-7)

索引

4.6 位指针的定义以及编辑

逻辑信号以位的形式表示，逻辑单元之间的连接通过位指针连接。指针的格式定义为 16 位变量，其中高 6 位为组号，中间 6 位为索引号，低 4 位为位号。如在参数 02.00 DI 状态中，DI2 对应的指针为：

P.02.00.01。02 为组号，00 为索引号，01 为位号。将继电器的信号源关联到 DI2 的方式为，令参数 14.29 RO1 信号源 = P.02.00.01 或 0821H 或 000010 000010 0001B。常量 Const.True 表示一直为 1，Const.False 表示一直为 0

b[15..10]

组号

b[9...4]

索引

bit[3..0]

位号

第 5 章 功能参数一览表

01 Actual values (实际值)

01 Actual values (实际值)	驱动器监视的基本信号 (电流、电压、电机控制、驱动器状态等)	单位/ 精度
01.00 Motor speed (电机速度)	电机转速显示值。无编码器控制时, 为电机的实时估算转速; 带编码器闭环控制时, 为编码器实测转速。	1 rpm
01.01 Output frequency (输出频率)	驱动器输出同步频率的实际值。	0.1Hz
01.02 DC bus voltage (直流电压)	直流电容电压测量值。用于间接监测实时电网电压、实时逆变输出特性、负载特性等。	0.1 V
01.03 Motor current (电机电流)	电机电流测量值。	0.1 A
01.04 PWM frequency (实际载波频率)	实际执行的载波频率值。	kHz
01.05 Heat sink temp (散热器温度)	散热器实测温度。温度异常升高时注意检查冷却风机及风道是否正常和顺畅, 应避免絮物堵塞风机风道, 及热风柜内循环。	0.1 °C
01.06 Ambient temp (环境温度)	进风温度实测值, 即环境温度。用于监测实时机柜冷却通风状况, 异常时注意检查风机及风道有无异物堵塞, 或柜内热风内循环。	0.1 °C
01.07 CPU temperature (CPU 温度)	CPU 的实测温度, 可用于实时监测柜内控制回路通风散热良好度。	0.1 °C
01.08 Enc mech angle (编码器机械角度)	相对 Z 信号的机械角度, 电主轴对刀应用时, 旋转主轴对上刀口后, 读取此参数并存储到原点偏移量参数中。	0.0001
01.09 IGBT Tj (IGBT 芯片温度)	估算实时 IGBT 芯片温度, 器件理论极限为 175°C, 视驱动器机型不同其工作极限降额至约 125-145°C。	0.1 °C
01.10 IGBT power loss (IGBT 损耗功率)	IGBT 的损耗功率。	0.001 kW
01.11 CPU usage (CPU 负荷)	CPU 的实际负荷率。	0.1 %
01.12 Motor slip est (电机滑差频率)	电机滑差频率的估算值。	0.01 Hz
01.13 Motor flux est (电机估算磁通)	电机磁通的估计值, 相对额定磁通。	0.1 %
01.14 Encoder counter (编码器的计数器值)	编码器的脉冲计数器累计值。	1
01.15 Pulse counter (脉冲输入计数器值)	位置控制用的脉冲给定的计数统计值。	1

JAC880 系列变频器用户手册

01 Actual values (实际值)	驱动器监视的基本信号（电流、电压、电机控制、驱动器状态等）	单位/ 精度
01.16 Z mark latch (Z 脉冲锁存计数值)	编码器 Z 脉冲锁存的计数数值。	1
01.17 Position ref raw (脉冲给定原始值)	位置控制时，脉冲给定的原始数值。	1
01.18 Actual position (位置实际值)	位置控制用的实际位置值。	1
01.19 Grid freq (电网频率)	电网频率的实测值，部分机型无此功能，为估计值。	0.1 Hz
01.20 Grid volt (电网电压)	电网电压的实测值，部分机型无此功能，为估计值。	0.1 Vrms
01.21 Output voltage (逆变输出电压)	驱动器的实际输出电压值。	0.1 Vrms
01.22 Motor torque (电机转矩)	以百分数表示的电机相对额定的转矩。	0.1 %
01.23 Motor temperature (电机温度)	电机的温度值。可以是温度传感器实测值也可以是估算值。	0.1 °C
01.24 Encoder speed (编码器测量速度)	编码器测量的实际电机转速。	0.1 rpm
01.25 Udc ripple (母线电压纹波值)	母线电压纹波的峰峰值，直流母线电容容量下降或电网不平衡时，纹波峰峰值增大。在满载时及适配变压器下，设计标准为不超过 40V	0.1 V
01.26 PM init phase (PM 电机初始相位)	无编码器的 PM 电机启动时所搜索到的初始相位值，以 Q16 表示。	1
01.27 Power factor (电机功率因数)	指示实时的电机功率因数。	0.001
01.28 Output power (输出有功功率)	指示实时的电机有功功率。	0.1KW
01.29 Temp slew rate (温度上升速率)	指示散热器温度上升速率。	0.1 °C
01.30 Modulation depth (调制深度)	指示 PWM 调制比。	0.1 %
01.31 Resolver noise (旋变的噪声次数)	数值上升或者过大表明现场的噪声显著，需处理	1
01.32 DIF DNR (差模信噪比)	初始相位角度搜索的信噪比，达到 2.0 以上表示搜索电流合适。对于带鼠笼的永磁电机，要增大搜索电流	1
01.33 CM DNR		1

JAC880 系列变频器用户手册

01 Actual values (实际值)	驱动器监视的基本信号（电流、电压、电机控制、驱动器状态等）	单位/ 精度
(共模信噪比)		
01.34 Motor leakage Cur (电机漏电流值)	指示三相电流之和的值，大于 20% 额定则认为异常	0.1 A
01.35 Servo pos error (位置闭环误差)	伺服控制时的实时位置误差	
01.36 ABZ Encoder noise (增量编码器错误统计)	统计增量编码器的 ABZ 脉冲错误次数，用于判定编码器线路的噪声强度。	

02 I/O values (输入 / 输出值)

02 I/O values (输入 / 输出值)	I/O 输入和输出信号	单位/ 精度
02.00 DI status (DI 状态)	数字输入 DI1, DI2...DI6, DIO1, DIO2 的输入状态。	-
02.01 DO status (DO 状态)	数字输出 DIO1, DIO2 及继电器输出 RO1, RO2 的输出状态。	-
02.02 AI1 actual (AI1 实际值)	模拟输入 AI1 的实际值	0.001 V 或 0.001 mA
02.03 AI1 scaled (AI1 换算值)	模拟输入 AI1 的换算值。	-
02.04 AI2 actual (AI2 实际值)	模拟输入 AI2 的实际值。	0.001 V 或 0.001 mA
02.05 AI2 scaled (AI2 换算值)	模拟输入 AI2 的换算值。	-
02.06 AO1 actual (AO1 实际值)	模拟输出 AO1 的实际值。	0.001 V 或 0.001 mA
02.07 AO2 actual (AO2 实际值)	模拟输出 AO2 的实际值。	0.001 V 或 0.001 mA
02.08 DIO1 freq in (高速脉冲输入频率)	DIO1 作为高速脉冲输入的频率实际值。注：DIO1 需配置为输入，详见参数 14.31	1 Hz
02.09 DIO1 freq scaled (高速脉冲输入换算值)	DIO1 作为高速脉冲输入的换算值。	-
02.10 DIO2 freq out (高速脉冲输出频率)	DIO2 作为高速脉冲输出的频率实际值。注：DIO2 需配置为频率输出，详见参数 14.32。注：R1 系列不支持高速脉冲输出。	1 Hz
02.11 Control panel ref1 (控制面板给定 1)	控制面板的给定 1 (rpm)，用于速度给定	1 rpm

JAC880 系列变频器用户手册

02 I/O values (输入 / 输出值)	I/O 输入和输出信号	单位/ 精度
02.12 Control panel ref2 (控制面板给定 2)	控制面板的给定 2 (%), 用于转矩给定。	0.1 %
02.13 Fieldbus ref1 (现场总线给定 1)	现场总线的给定值 1。	1 rpm
02.14 Fieldbus ref2 (现场总线给定 2)	现场总线的给定值 2。	0.1 %
02.15 Speed ffw (速度前馈给定)	脉冲列对应的速度前馈给定值。该脉冲来自 PG 卡的脉冲输入信号 PA、PB。	1 rpm
02.16 FB pos ref (总线位置给定)	现场总线的位置给定值。	-
02.17 AI3 actual (AI3 实际值)	模拟量输入 AI3 (PT+/PT-) 的实际值。仅支持 0-10V 电压模式。	-
02.18 AI3 output (AI3 换算值)	模拟量输入 AI3 的换算值。最大换算值为参数 13.18, 与高速脉冲输入换算相同。	-
02.19 FB ctrlword raw (总线控制字原始值)	总线通信启停控制时, 若有异常, 请检查此控制字	
02.20 FB ref1 raw (总线给定 1 原始值)	通常对应转速给定	
02.21 FB ref2 raw (总线给定 2 原始值)	通常对应转矩给定	
02.22 FB status word (总线状态字)	驱动器的状态	
02.23 FB actual value1 (总线实际值 1)	驱动器的实际值 1, 通常定义为实际转速	
02.24 FB actual value2 (总线实际值 2)	驱动器的实际值 2, 通常定义为实际转矩	

03 Control values (控制值)

03 Control values (控制值)	速度控制、转矩控制和其他控制值	单位
03.00 Speed ref output (速度给定值)	速度给定模块的输出值。	1 rpm
03.01 Motor potent out (电位计 UP/DOWN 给定)	数字电位计的速度给定值, 可通过端子实现速度给定的加减。	1 rpm

JAC880 系列变频器用户手册

03 Control values (控制值)	速度控制、转矩控制和其他控制值	单位
03.02 Const speed out (多段速给定值)	多段速功能模块的输出给定值。	1 rpm
03.03 Speed ref unramp (速度斜坡输入值)	在斜坡和成形速度之前使用速度给定值。	1 rpm
03.04 Speed ref ramped (斜坡速度给定)	斜坡和成形速度给定。	1 rpm
03.05 Control mode used (使用的控制模式)	实际执行的控制模式	-
03.06 Torque ref unramp (转矩斜坡输入值)	斜坡输入前的转矩给定值，为相对最大转矩的百分比。	0.1 %
03.07 Torque ref ramped (斜坡转矩给定)	经过斜坡的转矩给定值，为百分比。	0.1 %
03.08 ASR speed ref (速度调节器给定值)	速度控制环的实际给定值。	-
03.09 ACR torque ref (转矩调节器给定值)	转矩控制环的实际给定值。	0.1 %
03.10 ASR speed fbk (速度环 PI 反馈)	速度环反馈值	
03.11 Servo pos ref (伺服位置给定相对值)	位置给定相对值	
03.12 Servo pos fbk (伺服位置反馈相对值)	位置反馈相对值	
03.13 Servo ref base (伺服位置给定基准)	位置给定基准	
03.14 Servo fbk base (伺服位置反馈基准)	位置反馈基准	
03.15 Servo pos err (伺服位置误差值)	实时位置误差值	
03.16 Servo ctrl output (伺服位置调节输出)	伺服控制输出转速	

04 App values (应用值)

04 App values (应用值)	过程和计数器等应用值	单位
04.00 Process fbk1 (过程反馈 1)	过程 PID 的反馈 1。	-

JAC880 系列变频器用户手册

04 App values (应用值)	过程和计数器等应用值	单位
04.01 Process fbk2 (过程反馈 2)	过程 PID 的反馈 2。	-
04.02 Process PID fbk (过程 PID 反馈)	过程 PID 的实际反馈值。	-
04.03 Process PID err (过程 PID 误差)	过程 PID 的偏差值。	-
04.04 Process PID out (过程 PID 输出)	过程 PID 的输出。	-

05 Timer & counter (定时器与计数器)

05 Timer & counter (定时器与计数器)	定时器和计数器的值	单位
05.03 Last run time (最近一次运行时间)	记录本次运行的总时间	1h
05.04 Last run time sum (本次上电总运行时间)	记录本次开机后累计运行的时间	1 s
05.05 Last power on time (本次上电总时间)	记录本次开机上电后的总时间	1 h
05.06 Total run time (总运行时间)	记录出厂后累计运行的时间	1 s
05.07 Total pwr on time (总上电时间)	记录出厂后累计上电的时间	1 h
05.08 Fan on time: (风扇运行时间)	用于判断风机寿命是否到达更换点	1 s
05.09 EEPROM wr tick (存储器写次数)	写 EEPROM 存储器的总次数。	-
05.10 Max udc (最高母线电压)	母线电压的最高纪录值。	0.1 V
05.11 Max Imag (最大输出电流)	输出电流的最高纪录值。	0.1 A
05.12 Max Tj (最高 IGBT 芯温)	IGBT 芯片温度的最高纪录值。	0.1 °C
05.13 Max T_heatsink (最高散热器温度)	散热器温度的最高纪录值。	0.1 °C
05.14 Max T_cpu (最高 CPU 温度)	CPU 温度的最高纪录值。	0.1 °C

JAC880 系列变频器用户手册

05 Timer & counter (定时器与计数器)	定时器和计数器的值	单位
05.15 Max T_amb (最高环境温度)	环境温度的最高纪录值。	1 s
05.16 P_Mot_kWh (电动功率: kWh)	内置电能表的电动功率。	0.1 kWh
05.17 P_Reg_KWh (发电功率: kWh)	内置电能表的发电功率。	0.1 kWh
05.18 Th range 1 (温度区间 1 占比)	统计运行过程中, 散热器的不同温度区间所占的比例 区间 1-4 分别对应: 1 低温、2 舒适、3 中温、4 高温, 此参数将用于快速查询和诊断驱动器所在安装环境下的冷却通风能力及效果。	%
05.19 Th range 2 (温度区间 2 占比)		
05.20 Th range 3 (温度区间 3 占比)		
05.21 Th range 4 (温度区间 4 占比)		
05.22 Load range 1 (负载区间 1 占比)		
05.23 Load range 2 (负载区间 2 占比)		
05.24 Load range 3 (负载区间 3 占比)		
05.25 Load range 4 (负载区间 4 占比)		

06 Drive status (驱动器状态)

06 Drive status (驱动器状态)	驱动器状态字
06.00 Status word1 (状态字 1)	驱动器状态字 1 位 名称 0 <u>Ready (准备就绪)</u> 1 <u>Fault (故障)</u> 2 <u>Alarm (警告)</u> 3 <u>Limiting (限幅中)</u> 4 <u>Running (运行)</u> 5 <u>Rev req (反转请求)</u> 6 <u>Start req (启动请求)</u> 7 <u>Stop req (停机请求)</u>

JAC880 系列变频器用户手册

06 Drive status (驱动器状态)	驱动器状态字
	<p> <u>8 JOG active (点动激活)</u> <u>9 Int stop req (内部停机请求)</u> <u>10 Ext run enable (运行使能)</u> <u>11 JOG2 (JOG2 激活)</u> <u>12 Modulating (调制使能)</u> <u>13 Servo On (伺服使能)</u> <u>14 Ext2 (控制地 2)</u> <u>15 Loc ctrl (本地控制)</u> </p>
06.01 Status word2 (状态字 2)	驱动器状态字 2 位 名称 <p> <u>0 OFF1 (正常减速停机)</u> <u>1 OFF2 (急停自由停机)</u> <u>2 OFF3 (急停减速停机)</u> <u>3 Motor Brk (简易抱闸信号)</u> <u>4 Ramp in zero (斜坡输入零)</u> <u>5 Ramp out zero (斜坡输出零)</u> <u>6 Ramp hold (斜坡保持)</u> <u>7 Motor Identify (参数辨识中)</u> <u>8 Start Inhibit (启动禁止)</u> <u>9 Rem in local (远程使用本地)</u> <u>10 Mech brake open (机械抱闸打开)</u> <u>11 Mech brake opened (机械抱闸打开完毕)</u> <u>12 Crane mode (起重模式)</u> <u>13 Zero speed (零速状态)</u> <u>14 Speed ramp up (加速中)</u> <u>15 Speed ramp down (减速中)</u> </p>
06.03 Speed ctrl stat (速度控制状态字)	转速控制状态字 位 名称 <p> <u>0 Zero speed (零速)</u> <u>1 Reverse (反转)</u> <u>2 Ramp up (加速中)</u> <u>3 Ramp down (减速中)</u> <u>4 At setpoint (到达设定)</u> <u>5 Reserved (保留)</u> <u>6 Bootstrap (自举控制)</u> <u>7 Sensorless (无编码器模式)</u> </p>

JAC880 系列变频器用户手册

06 Drive status (驱动器状态)	驱动器状态字
	<p> <u>8</u> <u>Pos ctrl</u> (位置控制使能) <u>9</u> <u>ACIM active</u> (异步电机) <u>10</u> <u>PMSM active</u> (同步电机) <u>11</u> <u>Zero frequency</u> (零频率) <u>12</u> <u>ID run</u> (参数辨识激活) <u>13</u> <u>Torque comparator out</u> (转矩比较器输出) <u>14</u> <u>Speed comparator out</u> (速度比较器输出) <u>15</u> <u>Exc active</u> (正在预励磁) </p>
06.05 Fieldbus CW (现场总线控制字)	<p> 现场总线控制字 位 名称 <u>0</u> <u>Stop</u> (停机请求) <u>1</u> <u>Start</u> (启动请求) <u>2</u> <u>StopMode OFF2</u> (紧急停机模式) <u>3</u> <u>StopMode OFF3</u> (自由停机模式) <u>4</u> <u>Local ctrl</u> (本地控制请求) <u>5</u> <u>StopMode ramp</u> (减速停机模式) <u>6</u> <u>StopMode coast</u> (自由停机模式) <u>7</u> <u>Run enable</u> (运行使能) <u>8</u> <u>Reset</u> (故障复位) <u>9</u> <u>Jog1</u> (点动 1 请求) <u>10</u> <u>Jog2</u> (点动 2 请求) <u>11</u> <u>Remote</u> (远程控制请求) <u>12</u> <u>Ramp in zero</u> (斜坡输入为零) <u>13</u> <u>Ramp hold</u> (斜坡保持请求) <u>14</u> <u>Ramp out zero</u> (斜坡输出为零) <u>15</u> <u>RevRqst</u> (反向运行请求) </p> <p>常用的控制字：1、启动 0x0882；2、停止 0x0881；3、复位 0x0980</p>
06.06 Encoder SW (编码器状态字)	<p> 编码器状态字 位 名称 <u>0</u> <u>DOS</u> (旋变 DOS 错误) <u>1</u> <u>LOT</u> (旋变 LOT 错误) <u>2</u> <u>LOS</u> (旋变 LOS 错误) <u>3-15</u> <u>Reserved</u> (保留) </p>

JAC880 系列变频器用户手册

06 Drive status (驱动器状态)	驱动器状态字
06.07 PosCtrl SW (位置控制状态字)	位置控制状态字 位 名称 0 <u>Pos_sync</u> (位置已同步) 1 <u>Pos_end</u> (定位完成) 2 <u>Mark_rdy</u> (参考信号准备好) 3 <u>Speed_limited</u> (速度受限) 4 <u>Mark_load</u> (参考信号已装载) 5-15 <u>Reserved</u> (保留)

08 Fault & Alarm Log (故障与警告)

08 Fault & Alarm Log (故障警告)	故障和警告日志 (更多内容请参考故障和维护章节)	
08.00 Alarm Code (警告代码)	最新的警告代码。	-
08.01 Fault Code (故障代码)	最新的故障代码。注: 故障清除后则为 0	-

09 System Info (系统信息)

09 System Info (系统信息)	驱动器的系统配置信息	
09.00 Driver ID (驱动器代码)	驱动器的硬件代码。	-
09.01 Sub version (小版本信息)	小版本信息	-
09.02 Firmware version (固件版本)	驱动器的固件 (软件) 版本。	-
09.03 Encoder type (编码器类型)	扩展卡插槽 SLOT3 所识别到的编码器类型。	-
09.04 PWM freq (实际载波频率)	系统实际执行的载波频率量级参考值, 视实际控制方式等会有浮动调整。	-
09.06 PM phase CM (角度搜索共模强度)	同步电机转子初始角度辨识的共模信号强度。用于指导用户调整参数 60.11 注入电流大小, 使搜索达到最优。	-
09.07 PM phase DIF (角度搜索差模强度)	同步电机转子初始角度辨识的差模信号强度。注入过大的电流, 会引起噪声过大, 过小的电流则信号强度不足可能引起搜索误差。	-

JAC880 系列变频器用户手册

09 System Info (系统信息)	驱动器的系统配置信息	
09.08 Enc speed ripple (编码器实测速度脉动)	过大的速度脉动表明编码器反馈有异常,应通过机械和电气等工程方法筛排可能来自编码器机械安装,或受电气强弱电耦合信号变形所致等。	
09.09 GND offset (AD 零位校正)	保留。	

10 Start/Stop/Dir (启动/停止/方向)

10 Start/Stop/Dir (启动/停止/方向)	启动/停止/方向等信号源的选择与配置	Def 默认值																
10.00 Ext1 start func (控制地 1 启动功能)	选择外部控制地 1(EXT1)的启动和停止命令的信号源。 注意:当驱动器运行时,该参数不能改变。	2																
Not selected (未选择)	小版本信息	0																
In1 RUN, In2 DIR (运行/方向)	通过参数 10.01 Ext1 start in1 (控制地 1 的输入 1) 选择的信号源为启动信号 (0 = 停止, 1 = 启动), 通过参数 10.02 Ext1 start in2 (控制地 1 的输入 2) 选择的信号为方向信号 (0 = 正向, 1 = 反向)。	1																
In1 FWD, In2 REV (正转/反转)	启动和停止命令的信号源由参数 10.01 Ext1 start in1 (控制地 1 的输入 1) 和 10.02 Ext1 start in2 (控制地 1 的输入 2) 选择。信号源位的状态转换解释如下:	2																
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>控制地 1 输入 1 的状态</th> <th>控制地 1 输入 2 的状态</th> <th>命令</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>停止</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>正向启动</td> </tr> <tr> <td>0</td> <td>1</td> <td>反向启动</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>1</td> <td>停止</td> </tr> </tbody> </table>	控制地 1 输入 1 的状态	控制地 1 输入 2 的状态	命令	0	0	停止	1	0	正向启动	0	1	反向启动	1	1	停止		
控制地 1 输入 1 的状态	控制地 1 输入 2 的状态	命令																
0	0	停止																
1	0	正向启动																
0	1	反向启动																
1	1	停止																
RUN/STOP/DIR (启动/停止/方向)	启动和停止命令的信号源由参数 10.01 Ext1 start in1 (控制地 1 的输入 1)、10.02 Ext1 start in2 (控制地 1 的输入 2) 和 10.03 Ext1 start in3 (控制地 1 的输入 3) 选择。信号源位的状态转换解释如下:	3																
	<table border="1"> <thead> <tr> <th>控制地 1 输入 1 的状态</th> <th>控制地 1 输入 2 的状态</th> <th>控制地 1 输入 3 的状态</th> <th>命令</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0 → 1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>正向启动</td> </tr> <tr> <td>0 → 1</td> <td>0</td> <td>1</td> <td>反向启动</td> </tr> <tr> <td>X</td> <td>1</td> <td>X</td> <td>停止</td> </tr> </tbody> </table>	控制地 1 输入 1 的状态	控制地 1 输入 2 的状态	控制地 1 输入 3 的状态	命令	0 → 1	0	0	正向启动	0 → 1	0	1	反向启动	X	1	X	停止	
控制地 1 输入 1 的状态	控制地 1 输入 2 的状态	控制地 1 输入 3 的状态	命令															
0 → 1	0	0	正向启动															
0 → 1	0	1	反向启动															
X	1	X	停止															

JAC880 系列变频器用户手册

10 Start/Stop/Dir (启动/停止/方向)	启动/停止/方向等信号源的选择与配置				Def 默认值
	0	0	X	改变方向	
FWD/REV/STOP (正转/反转/停止)	启动和停止命令的信号源由参数 10.01 Ext1 start in1 (控制地 1 的输入 1)、10.02 Ext1 start in2 (控制地 1 的输入 2) 和 10.03 Ext1 start in3 (控制地 1 的输入 3) 选择。信号源位的状态转换解释如下：				4
	控制地 1 输入 1 的 状态	控制地 1 输入 2 的状态	控制地 1 输入 3 的状态	命令	
	0 → 1	0	0	正向启动	
	0	0 → 1	0	反向启动	
	X	X	1	停止	
	1	1	0	停止	
Fieldbus (现场总线通信)	现场总线通信控制字决定				5
Panel (控制面板)	由控制面板启动停止按键控制。				6
10.01 Ext1 start In1 (控制地 1 的输入 1)	选择控制地 1 的输入 1 的信号源。 默认 DI1 为正转启动信号				DI1
P.01.00.00 (位指针)	用户自定义指针 (01.00.00 从左至右两位数字一组, 依次表示 参数组号、索引、位号。实际数值由参数的当前值决定。)				-
CONST.FALSE	一直为 0				0
CONST.TRUE	一直为 1				1
DI1	数字输入 DI1 (02.00 DI 状态, 位 0)				2048 =P02.00.00
DI2	数字输入 DI2				2049
DI3	数字输入 DI3				2050
DI4	数字输入 DI4				2051
DI5	数字输入 DI5				2052
DI6	数字输入 DI6				2053

JAC880 系列变频器用户手册

10 Start/Stop/Dir (启动/停止/方向)	启动/停止/方向等信号源的选择与配置	Def 默认值
10.02 Ext1 start In2 (控制地 1 的输入 2)	选择控制地 1 的输入 2 的信号源。 有关可用选项, 参见参数 10.01 Ext start In1。	D12
10.03 Ext1 start In3 (控制地 1 的输入 3)	选择控制地 1 的输入 3 的信号源。 有关可用选项, 参见参数 10.01 Ext start In1。	[0]
10.04 Ext2 start func (控制地 2 启动功能)	选择外部控制地 2(EXT2)的启动和停止命令的信号源。 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[0]
10.05 Ext2 start In1 (控制地 2 的输入 1)	选择控制地 2 的输入 1 的信号源。 有关可用选项, 参见参数 10.01 Ext start In1。	[0]
10.06 Ext2 start In2 (控制地 2 的输入 2)	选择控制地 2 的输入 2 的信号源。 有关可用选项, 参见参数 10.01 Ext start In1。	[0]
10.07 Ext2 start In3 (控制地 2 的输入 3)	选择控制地 2 的输入 3 的信号源。 有关可用选项, 参见参数 10.01 Ext start In1。	[0]
10.08 JOG1 start (点动 1 启动)	选择点动 1 启动的信号源 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[0]
10.09 JOG2 start (点动 2 启动)	选择点动 2 启动的信号源 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[0]
10.10 JOG enable (点动允许)	选择 JOG 使能的信号源 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[0]
10.11 Fault reset sel (故障清除输入)	选择故障复位命令的信号源 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[0]
10.12 Run enable (外部运行使能)	选择运行使能的信号源 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[1]
10.13 Emergency stop (紧急停车输入)	选择紧急停车命令的信号源 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[1]
10.14 EM stop mode (紧急停车模式)	紧急停车方式选择。 0 = OFF1, 减速停车, 减速时间为加减速时间 1 1 = OFF2, 自由停车 3 = OFF3, 减速停车, 减速时间为紧急停车时间。	[1]
10.15 Start enable (启动使能)	选择启动使能的信号源 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[1]
10.16 Upper limit (上限位信号)	选择上限位的信号源 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[1]
10.17 Lower limit (下限位信号)	选择下限位的信号源 有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func。	[1]

JAC880 系列变频器用户手册

11 Start/Stop Mode (启停控制)

11 Start/Stop Mode (启停控制)	启动停止模式设置	Def 默认值
11.00 Stop mode (停机模式)	<p>停机模式。</p> <p>0 = RAMP, 减速停机</p> <p>1 = COAST, 自由停机</p>	[0]
11.01 Ext1/Ext2 sel (控制地切换)	<p>选择切换控制地的信号源, 0: 选择控制地 1 (Ext1), 1: 选择控制地 2 (Ext2)。</p> <p>有关可用选项, 参见参数 10.00 Ext1 start func.</p>	[0]
11.02 Rem ctrl mode1 (远程控制模式 1)	<p>远程控制模式 1 的电机控制模式。</p> <p>0 = Speed, 速度模式</p> <p>1 = Torque, 转矩模式</p> <p>2 = Torque and Speed, 转矩控制限速度</p> <p>3 = DC source, 恒定直流电压控制模式</p> <p>4 =速度模式限定动力</p> <p>5 = 速度模式限制制动力</p> <p>6 = 速度控制限转矩</p>	[0]
11.03 Rem ctrl mode2 (远程控制模式 2)	<p>远程控制模式 2 的电机控制模式。</p> <p>有关可用选项, 参见参数 11.02 Ext1 ctrl mode</p>	[0]
11.04 Local ctrl mode (本地控制模式)	<p>本地控制时的电机控制模式。</p> <p>有关可用选项, 参见参数 11.02 Ext1 ctrl mode</p>	[0]
11.05 Ext1 trig type (控制地 1 触发模式)	<p>选择控制地 1 的触发模式。</p> <p>0 = Edge, 边沿触发</p> <p>1 = Level, 电平触发</p>	[1]
11.06 Ext2 trig type (控制地 2 触发模式)	<p>选择控制地 2 的触发模式。</p> <p>有关可用选项, 参见参数 11.05 Ext1 trig type.</p>	[1]
11.07 Ctrl mode select (控制模式切换)	<p>远程控制模式切换的输入源。</p>	Const.False

13 Analog & pulse in (模拟量及脉冲输入)

13 Analog & pulse in (模拟量输入)	模拟量及脉冲输入	Def 默认值
13.00 AI1 input max (AI1 输入最大值)	<p>模拟量输入 AI1 的最大值。</p>	10.000 V
13.01 AI1 input min (AI1 输入最小值)	<p>模拟量输入 AI1 的最小值。</p>	0 V
13.02 AI1 max scale (AI1 换算最大值)	<p>模拟量 AI1 经过换算后的最大值, 单位取决于 P13.31。</p>	1500.0

JAC880 系列变频器用户手册

13 Analog & pulse in (模拟量输入)	模拟量及脉冲输入	Def 默认值
13.03 AI1 min scale (AI1 换算最小值)	模拟量 AI1 经过换算后的最小值。	0
13.04 AI1 mode (AI1 模式)	AI1 的输入方式。若需电流信号需根据接线图跳线 0 = 0 -10V 1 = 0 -20mA 2 = -10V -10V 3 = -20mA -20mA	[0]
13.05 AI1 sim enable (AI1 仿真使能)	调试或其他应用场合，用户可以通过此参数使能模拟量输入 AI1 的仿真功能。	[0]
13.06 AI1 sim data (AI1 仿真数据)	模拟量 AI1 的仿真数据。	0
13.07 AI1 filter time (AI1 滤波时间)	定义模拟量 AI1 的滤波时间常数。	0.010 s
13.08 AI2 input max (AI2 输入最大值)	模拟量输入 AI2 的最大值。	10.000 V
13.09 AI2 input min (AI2 输入最小值)	模拟量输入 AI2 的最小值。	0.000 V
13.10 AI2 max scale (AI2 换算最大值)	模拟量 AI2 经过换算后的最大值。单位取决于 P13.32	10000
13.11 AI2 min scale (AI2 换算最小值)	模拟量 AI2 经过换算后的最小值。	0
13.12 AI2 mode (AI2 模式)	AI2 的输入方式。若需电流信号需根据接线图跳线 0 = 0 -10V 1 = 0 -20mA 2 = -10V - +10V 3 = -20mA - +20 mA	[0]
13.13 AI2 sim enable (AI2 仿真使能)	模拟量 AI2 的仿真使能。	Disable = [0]
13.14 AI2 sim data (AI2 仿真数据)	模拟量 AI2 的仿真数据。	0
13.15 AI2 filter time (AI2 滤波时间)	定义模拟量 AI2 的滤波时间常数。	0.010 s
13.16 Freq input max (频率输入最大值)	DIO1 高速脉冲输入的最大频率。	10000 Hz
13.17 Freq input min (频率输入最小值)	DIO1 高速脉冲输入的最小频率。	0 Hz

JAC880 系列变频器用户手册

13 Analog & pulse in (模拟量输入)	模拟量及脉冲输入	Def 默认值
13.18 Freq in max scale (频率输入最大换算输出)	频率输入经过换算后的最大输出作转速及转矩给定时间最小单位为 0.1, 即 15000 代表 1500.0RPM。	15000
13.19 Freq in min scale (频率输入最小换算输出)	频率输入经过换算后的最小输出值 同上。	0
13.20 Freq in sim enable (频率输入仿真使能)	调试或其他应用场合, 用户可以通过此参数使能频率输入的仿真使能。	Disable = [0]
13.21 Freq in sim data (频率输入仿真数据)	频率输入的仿真数据。	0
13.22 Freq in filter time (频率输入滤波时间常数)	定义频率输入的滤波时间常数。	0.010 s
13.23 AI3 电压最大值	参见 AI1 和 AI2	
13.24 AI3 电压最小值		
13.25 AI3 最大换算值		
13.26 AI3 最小换算值		
13.27 AI3 模式		
13.28 AI3 仿真使能		
13.29 AI3 仿真数据		
13.30 AI3 滤波时间		
13.31 AI1 换算值单位 类型	8: RPM 9: Hz	
13.32 AI2 换算值单位 类型	10: % 注: 可独立定义每个模拟通道的换算类型, 典型换算为转速	
13.33 AI3 换算值单位 类型	RPM 或转矩%	
13.34 DIO1 换算值单位 类型		
13.35 AI1 校正增益	模拟量输入需要提高精度到 1 拟时, 需要手动修正增益和偏置	1.013
13.36 AI1 校正偏置		0.000V
13.37 AI2 校正增益		1.013
13.38 AI2 校正偏置		0.000V
13.39 AI3 校正增益		1.013

JAC880 系列变频器用户手册

13 Analog & pulse in (模拟量输入)	模拟量及脉冲输入	Def 默认值
13.40 AI3 校正偏置		0.000V
13.41 AI1 零输入水平	仅针对双极性模式（如±针对双），当 AI 的输入很接近 0V 时，经过延时主动作为零处理。注：百分比的基准是 AI 的最大电压值（如+10V）	0.0%
13.42 AI1 过零处理延时		1.0 秒
13.43 AI2 零输入水平		0.0%
13.44 AI2 过零处理延时		1.0 秒

14 Digital I/O (数字量输入输出)

14 Digital I/O (数字量输入输出)	数字量输入输出	Def 默认值
14.00 DI1 on delay (DI1 闭合延时)	数字输入 DI1 闭合延时时间。	50 ms
14.01 DI1 off delay (DI1 断开延时)	数字输入 DI1 断开延时时间	50 ms
14.02 DI2 on delay (DI2 闭合延时)	数字输入 DI2 闭合延时时间。	50 ms
14.03 DI2 off delay (DI2 断开延时)	数字输入 DI2 断开延时时间。	50 ms
14.04 DI3 on delay (DI3 闭合延时)	数字输入 DI3 闭合延时时间。	2 ms
14.05 DI3 off delay (DI3 断开延时)	数字输入 DI3 断开延时时间。	2 ms
14.06 DI4 on delay (DI4 闭合延时)	数字输入 DI4 闭合延时时间。	2 ms
14.07 DI4 off delay (DI4 断开延时)	数字输入 DI4 断开延时时间。	2 ms
14.08 DI5 on delay (DI5 闭合延时)	数字输入 DI5 闭合延时时间。	2 ms
14.09 DI5 off delay (DI5 断开延时)	数字输入 DI5 断开延时时间。	2 ms
14.10 DI6 on delay (DI6 闭合延时)	数字输入 DI6 闭合延时时间。	2 ms
14.11 DI6 off delay	数字输入 DI6 断开延时时间。	

JAC880 系列变频器用户手册

14 Digital I/O (数字量输入输出)	数字量输入输出	Def 默认值
(DI6 断开延时)		2 ms
14.12 DIO1 on delay (DIO1 闭合延时)	DIO1 闭合延时时间。输入输出均有效。	0 ms
14.13 DIO1 off delay (DIO1 断开延时)	DIO1 断开延时时间。输入输出均有效。	0 ms
14.14 DIO2 on delay (DIO2 闭合延时)	DIO2 闭合延时时间。输入输出均有效。	0 ms
14.15 DIO2 off delay (DIO2 断开延时)	DIO2 断开延时时间。输入输出均有效。	0 ms
14.16 RO1 on delay (RO1 闭合延时)	数字输出 RO1 闭合延时时间。	0 ms
14.17 RO1 off delay (RO1 断开延时)	数字输出 RO1 断开延时时间。	0 ms
14.18 RO2 on delay (RO2 闭合延时)	数字输出 RO2 闭合延时时间。	0 ms
14.19 RO2 off delay (RO2 断开延时)	数字输出 RO2 断开延时时间。	0 ms
14.20 DI logic (DI 输入逻辑)	数字输入的逻辑类型 0=正常, 1=反逻辑。	0000000b
14.21 DI sim enable (DI 仿真使能)	数字输入的仿真使能 0=关闭, 1=使能。	0000000b
14.22 DI sim data (DI 仿真数据)	数字输入的仿真数据。	0000000b
14.23 DI status undelay (DI 延时前的状态)	数字输入延时环节前的状态, 只读。	-
14.24 DO logic (DO 输出逻辑)	数字输出的逻辑类型。	0000b
14.25 DO sim enable (DO 仿真使能)	数字输出仿真使能。	0000b
14.26 DO sim data (DO 仿真数据)	数字输出的仿真数据。	0000b
14.27 DIO1 source (DIO1 的信号源)	设定 DIO1 的信号源。	Const.False =[0]
P.01.00.00 (位指针)	用户自定义指针 (01.00.00 从左至右两位数字一组, 依次表示参数组号、索引、位号。实际数值由参数当前值决定。)	-
CONST.FALSE	一直为 0	0

JAC880 系列变频器用户手册

14 Digital I/O (数字量输入输出)	数字量输入输出	Def 默认值
CONST.TRUE	一直为 1	1
Ready (准备就绪)	准备就绪 (06.00 状态字 1, 位 0)	6144
Running (运行中)	驱动器运行中 (06.00 状态字 1, 位 4)	6148
Fault (故障)	驱动器故障 (06.00 状态字 1, 位 1)	6145
Alarm (警告)	驱动器报警 (06.00 状态字 1, 位 2)	6146
Start req (启动请求)	驱动器已收到启动请求 (06.00 状态字 1, 位 6)	6150
Ext2 (外部控制地 2)	驱动器受外部控制地 2 控制 (06.00 状态字 1, 位 14)	6158
Loc ctrl (本地控制)	驱动器处于本地控制 (06.00 状态字 1, 位 15)	6159
Zero speed (零速运行)	驱动器输出为 0 (06.03 速度控制状态字, 位 0)	6192
Reverse (反转)	驱动器输出为负 (06.03 速度控制状态字, 位 1)	6193
At setpoint (速度一致)	驱动器输出与设定相等 (06.03 速度控制状态字, 位 4)	6196
Torq limit (转矩限幅)	驱动器转矩限幅运行 (06.03 速度控制状态字, 位 13)	6205
Speed limit (速度限幅)	驱动器速度限幅运行 (06.03 速度控制状态字, 位 14)	6206
14.28 DIO2 source (DIO2 的信号源)	设定 DIO2 的信号源。 有关可用选项, 参见参数 14.27 DIO1 source	Const.False =[0]
14.29 RO1 source (RO1 的信号源)	设定 RO1 的信号源 有关可用选项, 参见参数 14.27 DIO1 source	Running
14.30 RO2 source (RO2 的信号源)	设定 RO2 的信号源 有关可用选项, 参见参数 14.27 DIO1 source	Fault
14.31 DIO1 config (DIO1 配置)	设定 DIO1 的端口类型。 0 = 通用输出 1 = 通用输入 2 = 高速脉冲输入	[0]
14.32 DIO2 config	设定 DIO2 的端口类型。R1 系列不支持此功能。	

JAC880 系列变频器用户手册

14 Digital I/O (数字量输入输出)	数字量输入输出	Def 默认值
(DIO2 配置)	0 = 通用输出 1 = 通用输入 2 = 高速脉冲输出	[0]

15 Analog & pulse out (模拟量及脉冲输出)

15 Analog & pulse out (模拟量及脉冲输出)	模拟量输出及脉冲输出	Def 默认值
15.00 AO1 source (AO1 信号源)	选择模拟量输出 AO1 的信号源。	Motor speed = [256]
P.01.00 (数值指针)	用户自定义指针 (01.00 从左至右两位数字一组, 依次表示参数组号、索引。实际数值由参数当前值决定。)	-
Zero (零)	一直为 0	0
Motor speed (电机转速)	参见参数 01.00 Motor speed (电机转速)。	256
Output frequency (输出频率)	参见参数 01.01 Output frequency (输出频率)。	257
DC bus voltage (直流母线电压)	参见参数 01.02 DC bus voltage (直流母线电压)。	258
Motor current (电机电流绝对值)	参见参数 01.03 Motor current (电机电流)。	259
Motor current % (电机电流相对值)	参见参数 01.04 Motor current % (电机电流百分数)。	260
Motor slip est (电机滑差估算值)	参见参数 01.12 Motor slip est (电机滑差估算值)。	268
Output voltage (输出电压)	参见参数 01.21 Output voltage (输出电压)。	277
Motor torque (电机转矩)	参见参数 01.22 Motor torque (电机转矩)。	278
Motor temperature (电机温度)	参见参数 01.23 Motor temperature (电机温度)。	279
Output power (输出功率)	参见参数 01.28 Output power (输出功率)。	284
15.01 AO1 output max (AO1 输出最大值)	定义模拟输出 AO1 输出的最大值。	10.000 V
15.02 AO1 output min	定义模拟输出 AO1 输出的最小值。	

JAC880 系列变频器用户手册

15 Analog & pulse out (模拟量及脉冲输出)	模拟量输出及脉冲输出	Def 默认值
(AO1 输出最小值)		0.000 V
15.03 AO1 source max (AO1 信号源最大值)	定义通过参数 15.00 AO1 source (AO1 信号源) 选择的信号的最大值。	1500.0
15.04 AO1 source min (AO1 信号源最小值)	定义通过参数 15.00 AO1 source (AO1 信号源) 选择的信号的最小值。	0
15.05 AO1 sim data (AO1 仿真数据)	AO1 仿真使能时, 设定其输出电压或电流。	10.000 V
15.06 AO1 sim enable (AO1 仿真使能)	调试或其他应用场合, 用户可以通过此参数使能模拟量输出 AO1 的仿真功能。	[0]
15.07 AO1 abs mode (AO1 输出模式)	AO1 信号源是否取绝对值后再换算。 0 = Normal, 正常换算 1 = ABS, 取绝对值换算	[1]
15.08 AO1 output type (AO1 输出类型)	AO1 输出类型。必须对应的跳线状态保持一致。 0 = Voltage, 电压型输出 1 = Current, 电流型输出	Voltage = [0]
15.09 AO1 filter time (AO1 滤波时间常数)	定义 AO1 的滤波时间常数。	0.010s
15.10 AO2 source (AO2 信号源)	模拟量输出 AO2 的信号源选择。有关可用选项, 参见参数 15.00 AO1 source (AO1 信号源)。	Motor current % = [260]
15.11 AO2 output max (AO2 输出最大值)	定义模拟输出 AO2 输出的最大值。	10.000 V
15.12 AO2 output min (AO2 输出最小值)	定义模拟输出 AO2 输出的最小值。	0.000 V
15.13 AO2 source max (AO2 信号源最大值)	定义通过参数 15.10 AO2 source (AO2 信号源) 选择的信号的最大值。	1500.0
15.14 AO2 source min (AO2 信号源最小值)	定义通过参数 15.10 AO2 source (AO2 信号源) 选择的信号的最小值。	0
15.15 AO2 sim data (AO2 仿真数据)	模拟量 AO2 的仿真数据。	10.000 V
15.16 AO2 sim enable (AO2 仿真使能)	模拟量 AO2 的仿真使能。	Disable = [0]
15.17 AO2 abs mode (AO2 输出模式)	AO2 信号源是否取绝对值后再换算。 0 = Normal, 正常换算 1 = ABS, 取绝对值换算	[1]
15.18 AO2 output type	AO2 输出类型。必须对应的跳线状态保持一致。	

JAC880 系列变频器用户手册

15 Analog & pulse out (模拟量及脉冲输出)	模拟量输出及脉冲输出	Def 默认值
(AO2 输出类型)	0 = Voltage, 电压型输出 1 = Current, 电流型输出	Voltage = [0]
15.19 AO2 filter time (AO2 滤波时间常数)	定义 AO2 的滤波时间常数。	0.010s
15.20 Freq out source (脉冲输出信号源)	DIO2 作为高速脉冲输出时的信号源选择。注: 需首先设置参数 14.32 DIO2 config 为 2 高速脉冲输出, 有关可用选项, 参见参数 15.00 AO1 source (AO1 信号源)。R1 系列不支持。	0
15.21 Freq out max (频率输出最大值)	DIO2 高速脉冲输出的最大频率。	10000 Hz
15.22 Freq out min (频率输出最小值)	DIO2 高速脉冲输出的最小频率。	0 Hz
15.23 Freq out src max (频率输出源的最大值)	最大频率输出值对应的实际信号值。	15000
15.24 Freq out src min (频率输出源的最小值)	最小频率输出值对应的实际信号值。	0
15.25 Freqout sim enable (频率输出仿真使能)	调试或其他应用场合, 用户可以通过此参数使能频率输出的仿真功能。	Disable = [0]
15.26 Freq out sim data (频率输出仿真数据)	频率输出仿真使能时, 设定其输出频率。	10000 Hz
15.27 Freqout filter time (频率输出滤波时间)	定义频率输出的滤波时间常数。	0.1s
15.28 AO1 calib gain (AO1 校正增益)	追求更高的模拟输出精度, 可以通过手动调整校正系数获得	
15.29 AO1 calib offset (AO2 校正偏置)		
15.30 AO2 calib gain (AO1 校正增益)		
15.31 AO2 calib offset (AO2 校正偏置)		

16 System (系统设置)

16 System (系统设置)	驱动器系统设置。参数锁定、参数恢复、用户参数集等	Def 默认值
16.00 Local lock	选择本地控制禁止的信号源, 当指针值为 1 时, 驱动器只能工	CONST.FALSE

JAC880 系列变频器用户手册

16 System (系统设置)	驱动器系统设置。参数锁定、参数恢复、用户参数集等	Def 默认值
(本地控制锁定)	作在远程模式。	= [0]
16.01 Parameter lock (参数修改锁定)	选择参数锁的状态。该参数锁可以防止参数被修改。 0 = Open, 打开。参数值可以被修改 1 = Locked, 已锁定。参数不能被修改	Open = [0]
16.02 Pass code (访问权限密码输入)	输入不同密码可获取不同的参数访问权限。	0
16.03 Param restore (参数恢复)	恢复参数默认值。操作完成后, 此参数自动恢复为 0。 0 = Done, 无动作或已完成参数恢复 1 = Default, 恢复部分参数, 不包括电机及编码器相关参数 2 = Clear all. 恢复所有参数 3 = Factory. 厂家保留专用	Done = [0]
16.04 Param save manual (参数手动保存)	手动保存参数。操作完成后, 此参数自动恢复为 0。	Done = [0]
16.05 Param set sel (参数集切换控制)	装载指定参数集至当前活跃参数集, 或将当前活跃参数集保存至指定参数集。操作完成后, 此参数自动恢复为 0。 0 = No request, 无请求。 1 = Load by I/O, 通过 I/O 装载 2 = Load set1, 装载参数集 1 3 = Load set2, 装载参数集 2 4 = Load set3, 装载参数集 3 5 = Load set4, 装载参数集 4 6 = Save to set1, 保存至参数集 1 7 = Save to set2, 保存至参数集 2 8 = Save to set3, 保存至参数集 3 9 = Save to set4, 保存至参数集 4	[0]
16.08 Param set in1 (参数集切换输入 1)	仅当参数 16.05Param set sel (参数集切换控制) 选择 1 (Loadby IO) 时, 此参数有效。	1 [0]
16.09 Param set in2 (参数集切换输入 2)	仅当参数 16.05Param set sel (参数集切换控制) 选择 1 (Loadby IO) 时, 此参数有效。	1 [0]
16.10 Set as default (设为默认值)	将所有参数的当前值设为自定义默认值。	[0]
16.11 Fan on temp (风扇开启温度)	冷却风扇开启温度值	40.0 °C
16.12 Fan off temp (风扇关闭温度)	冷却风扇关闭温度值	30.0 °C

JAC880 系列变频器用户手册

16 System (系统设置)	驱动器系统设置。参数锁定、参数恢复、用户参数集等	Def 默认值
16.13 Fan off delay (风扇关闭延时)	使用运行信号控制风扇时，停机后风扇关闭的延时时间	30.0 s
16.14 Fan ctrl mode (风扇控制模式)	冷却风扇的控制模式。0 为优选方式，切记并遵循之。 0 = Auto, 根据温度自动控制，此为优选项，无特殊应用勿改动 1 = On while run, 运行信号决定 2 = Always on, 始终运行 3 = Always off, 始终停止	Auto = [0]
16.15 System reboot (系统复位)	系统手动复位请求。	[0]
16.16 System language (系统语言)	系统语言设定。 0 = English (英语) 1 = 中文 (Chinese)	[1]

17 Data logger (数据日志)

17 Data logger (数据日志)	软件示波器、计算机在线调试监控驱动器设置	Def 默认值
17.00 Data log enable (示波器使能)	软件示波器功能的使能。	Enable = [1]
17.01 Acquire mode (数据采样模式)	示波器数据采集模式。与物理示波器的使用方法一致。 0 = Auto, 自动触发 1 = Normal, 正常触发 2 = Single, 单次触发	Normal = [1]
17.02 Sample rate (数据采样速率)	数据采样速率，即 1 秒钟内采集的点数。如 1000 表示每秒采集 1000 个点，即 1ms 采集一个数据。若该参数超过载波频率的 2 倍，则实际的采样率将下降为载波频率的 2 倍。	1000 Hz
17.03 CH1 source (通道 1 信号源)	示波器通道 1 的信号源选择。	lu
17.04 CH2 source (通道 2 信号源)	示波器通道 2 的信号源选择	lv
17.05 CH3 source (通道 3 信号源)	示波器通道 3 的信号源选择。	
17.06 CH4 source (通道 4 信号源)	示波器通道 4 的信号源选择。	
17.07 CH5 source	示波器通道 5 的信号源选择。	

JAC880 系列变频器用户手册

17 Data logger (数据日志)	软件示波器、计算机在线调试监控驱动器设置	Def 默认值
(通道 5 信号源)		
17.08 CH6 source (通道 6 信号源)	示波器通道 6 的信号源选择。	
17.11 Trigger source (触发通道信号源)	示波器触发通道的信号源选择。	
17.12 Force trig (手动强制触发)	强制触发请求。 0 = Done, 完成 1 = Force trig, 强制触发	Done = [0]
17.13 Trig level (触发电平设定)	设定触发电平。自动触发模式下该参数不起作用。	0
17.14 Event trig source (事件触发信号源)	选择事件触发的信号源, 0: 不触发, 1: 触发。	CONST.FALSE = [0]
17.15 Trig edge sel (触发沿选择)	由参数 17.11 Trigger source 指定的用于触发的信号源的触发沿设置 0 = Rising, 上升沿触发采集 1 = Falling, 下降沿触发采集 2 = Both, 上升和下降沿都会触发采集	Rising = [0]
17.16 Event edge sel (事件沿选择)	由参数 17.14 Event trig source 指定的用于触发的事件沿设置。有关可用选项, 参见参数 17.15 Trig edge sel。	Rising = [0]
17.17 Channel num (通道数量设置)	示波器的通道数量设置。当通道数量小于 8 时, 参数 17.03 到 17.10 部分不起作用, 靠前者优先。	6
17.18 Channel size (每通道缓存长度)	每通道的数据长度。系统自动算得到, 供上位机用。只读。	-

19 Speed calculation (速度计算)

19 Speed calculation (速度计算)	速度计算	Def 默认值
19.00 Speed scaling (速度基准值)	定义加速时的最终速度值, 以及减速中的初始速度值。类似于业内驱动器的最大频率。	1500 rpm
19.01 Speed filter time (速度反馈滤波时间)	定义速度反馈的滤波时间。	2.0 ms
19.02 Zerospeed delay (零速保持时间)	定义减速停车时的零速保持时间。	0.5 s
19.03 Zero speed level (零速值)	定义零速保持的初始速度值	30 rpm
19.04 Speed window	定义速度到达的速度窗口范围。	

JAC880 系列变频器用户手册

19 Speed calculation (速度计算)	速度计算	Def 默认值
(速度窗口)		30 rpm

20 Limits (限幅控制)

20 Limits (限幅控制)	速度、正反转、转矩等主驱动功率特性限幅控制	Def 默认值
20.00 Maximum speed (最大速度)	驱动器允许的正转最高转速,如需获得额定转速以上的值请更改此参数。	1500 rpm
20.01 Minimum speed (最小速度)	驱动器允许的反转最高转速,如需获得额定转速以上的值请更改此参数。	-1500 rpm
20.02 Posspeedenable (正转使能)	选择正转使能命令的信号源	CONST.TRUE = [1]
20.03 Negspeedenable (反转使能)	选择反转使能命令的信号源	CONST.TRUE = [1]
20.04 Motor power limit (电动功率限定)	电动功率限定值。相对电机的额定转矩。	150.0%
20.05 Regenpowerlimit (发电功率限定)	发电功率限定值。相对电机的额定转矩。	-150.0%
20.06 Max torque (最大转矩)	允许的最大转矩。相对电机的额定转矩。	150.0%
20.07 Min torque (最小转矩)	允许的最小转矩。相对电机的额定转矩。	150.0%

21 Speed reference (速度给定)

21 Speed reference (速度给定)	速度给定	Def 默认值
20.00 Maximum speed (最大速度)	驱动器允许的正转最高转速,如需获得额定转速以上的值请更改此参数。	1500 rpm
21.00 Speed ref1 src (速度给定 1 的信号源)	选择转速给定 Speed ref1 的信号源。	AI1 scaled = [515]
P01.00 (数值指针)	用户自定义指针 (01.00 从左至右两位数字一组,依次表示 参数组号、索引。实际数值由参数当前值决定。)	-
Zero (零)	一直为零	0
AI1 scaled (AI 1 的换算值)	参见参数 02.03 AI1 scaled (AI1 的换算值)。	515
AI2 scaled		

JAC880 系列变频器用户手册

21 Speed reference (速度给定)	速度给定	Def 默认值
(AI2 的换算值)	参见参数 02.05 AI2 scaled (AI2 的换算值)。	517
Freq in scaled (频率输入的换算值)	参见参数 02.09 Freq in scaled (频率输入的换算值)。	521
Control panel ref1 (控制面板给定 1)	参见参数 02.11 Control panel ref1 (控制面板给定 1)。	523
Control panel ref2 (控制面板给定 2)	参见参数 02.12 Control panel ref2 (控制面板给定 2)。	524
Fieldbus ref1 (现场总线给定 1)	参见参数 02.13 Fieldbus ref1 (现场总线给定 1)。	525
Fieldbus ref2 (现场总线给定 2)	参见参数 02.14 Fieldbus ref2 (现场总线给定 2)。	526
Motor potent out (电位计 UP/DOWN 给定)	参见参数 03.01 Motor potent out (电位计 UP/DOWN 给定)。	769
Const speed out (多段速给定值)	参见参数 03.02 Const speed out (多段速给定值)。	770
Process PID out (过程 PID 输出)	参见参数 04.04 Process PID out (过程 PID 输出)。	1028
21.01 Speed ref2 src (速度给定 2 的信号源)	选择转速给定 Speed ref 2 的信号源, 有关可用选项, 参见参数 21.00 Speed ref1 src。	AI2 scaled = [517]
21.02 Speed ref1 func (速度给定运算函数)	Speed ref1 和 Speed ref2 合成运算函数选择。 0 = Ref1 1 = Ref1 + Ref2 2 = Ref1 - Ref2 3 = Ref1 * Ref2 4 = MIN(Ref1, Ref2) 5 = MAX(Ref1, Ref2) 6 = ABS(Ref1)	Ref1 = [0]
21.03 Speed ref2 sel (速度给定切换控制)	选择在速度给定值 1 和 2 之间切换的信号源, 0 : 选择由参数 21.02 Speed ref func(速度给定运算函数)合成的速度给定值 1, 1 : 选择由参数 21.01 Speed ref2 src (速度给定 2 的信号源) 选择的速度给定值 2。	CONST.FALSE = [0]
21.04 Speed ref share (速度给定缩放)	定义速度给定值的换算因子, 对速度给定值进行放大或缩小。	1.000
21.05 Speed ref JOG1	定义点动功能 1 的转速给定值。	15. 0 rpm

JAC880 系列变频器用户手册

21 Speed reference (速度给定)	速度给定	Def 默认值
(点动 1 的速度给定)		
21.06 Speed ref JOG2 (点动 2 的速度给定)	定义点动功能 2 的转速给定值。	30. 0 rpm
21.07 Pot save mode (电位计 UP/DOWN 存储模式)	选择在驱动器断电后是否保留电位计 UP/DOWN 的值。 0 = Reset, 复位。断电后复位电位计 UP/DOWN 的值 1 = Store, 存储。断电后保存电位计 UP/DOWN 的值 2 = Reset when stopped, 停机清零。	
21.08 Pot up source (电位计 UP/DOWN 增的信号源)	选择电位计 UP/DOWN 递增指令的信号源, 位指针。 0: 无递增指令, 1: 有递增指令。	CONST.FALSE = [0]
21.09 Pot down source (电位计 UP/DOWN 减的信号源)	选择电位计 UP/DOWN 递减指令的信号源, 位指针。 0: 无递减指令, 1: 有递减指令。	CONST.FALSE = [0]
21.10 Pot output max (电位计 UP/DOWN 输出最大值)	电位计 UP/DOWN 输出的最大值。	1500rpm
21.11 Pot output min (电位计 UP/DOWN 输出最小值)	电位计 UP/DOWN 输出的最小值。若不需反转请将 置 0 禁止反转	20.03 -1500rpm
21.12 Pot ramp time(电位计 UP/DOWN 斜率)	电位计 UP/DOWN 的输出从参数 21.10 到参数 21.11 的加减速斜坡时间。	10.0s
21.13 Pot output (电位计 UP/DOWN 输出)	电位计 UP/DOWN 的实时输出。只读。	-
21.14 Slowdownspd ref (低速限定值)	上行或下行速度限定值。	30rpm
21.15 Up slow rqst (上行减速请求)	上行减速请求信号源选择。	CONST TRUE
21.16 Down slow rqst (下行减速请求)	下行减速请求信号源选择。	CONST TRUE
21.17 Crit spd1 level (共振抑制速度水平 1)	宽度设为非 0 且水平大于宽度则激活共振点跳跃功能	
21.18 Crit spd1 width (共振抑制速度宽度 1)		
21.19 Crit spd2 level (共振抑制速度水平 2)		

JAC880 系列变频器用户手册

21 Speed reference (速度给定)	速度给定	Def 默认值
21.20 Crit spd2 width (共振抑制速度宽度 2)		
21.21 Crit spd3 level (共振抑制速度水平 3)		
21.22 Crit spd3 width (共振抑制速度宽度 3)		
21.23 Speed cmp type (速度比较器类型)	0: > 1: < 2: = 3: ≠ 注: 比较器的输出状态在: P06.03.14	
21.24 Speed cmp abs (速度输入取绝对值)	0: 有符号比较 1: 无符号, 取绝对值	
21.25 Speed cmp set (速度比较水平设定)		
21.26 Speed cmp hyst (速度比较滞环宽度)		
21.27 Torque cmp type (转矩比较器类型)	0: > 1: < 2: = 3: ≠ 注: 比较器的输出状态在: P06.03.13	
21.28 Torque cmp abs (转矩输入取绝对值)	0: 有符号比较 1: 无符号, 取绝对值	
21.29 Torque cmp set (转矩比较水平设定)		
21.30 Torque cmp hyst (转矩比较滞环宽度)		

22 Speed ramp (速度给定斜坡发生器)

22 Speed ramp (速度给定斜坡发生器)	速度给定斜坡发生器, 加减速设置	Def 默认值
22.00 Acc time1 (加速时间 1)	转速从零加速到由参数 19.00 Speed scaling (速度基准值) 对应的时间。	机型相关
22.01 Dec time1	减速时间 1	机型相关

JAC880 系列变频器用户手册

22 Speed ramp (速度给定斜坡发生器)	速度给定斜坡发生器, 加减速设置	Def 默认值
(减速时间 1)		
22.02 Acc time2 (加速时间 2)	加速时间 2	机型相关
22.03 Dec time2 (减速时间 2)	减速时间 2	机型相关
22.04 EM stop time (紧急停车时间)	紧急停车时间	1.00 s
22.05 Jog acc time (点动加速时间)	点动加速时间	5.00 s
22.06 Jog dec time (点动减速时间)	点动减速时间	5.00 s
22.07 Shape acc time1 (S 曲线加速时间 1)	S 曲线加速时间 1	0.20 s
22.08 Shape acc time2 (S 曲线加速时间 2)	S 曲线加速时间 2	0.20 s
22.09 Shape dec time1 (S 曲线减速时间 1)	S 曲线减速时间 1	0.20 s
22.10 Shape dec time2 (S 曲线减速时间 2)	S 曲线减速时间 2	0.20 s
22.11 Speed scaling (速度基准)	与 19.00 Speed scaling (速度基准值) 是同一个参数。	1500 rpm
22.12 Ramp time sel (加减速时间切换)	选择在加减速时间 1 和加减速时间 2 之间切换的信号源, 0: 选择加减速时间 1, 1: 选择加减速时间 2。	CONST.FALSE = [0]

23 Speed control (速度控制)

23 Speed control (速度控制)	速度控制, 速度环、电流环及其积分下垂等设置	Def 默认值
23.00 Speed Kp (速度环比例增益)	定义转速控制器的比例增益	1.00
23.01 Speed Ti (速度环积分时间)	设置速度环的积分时间	100ms
23.02 Torque Kp (电流环比例增益)	设置转矩环的比例增益	1.00
23.03 Position Kp (位置环比例增益)	位置环比例增益。	50Hz

JAC880 系列变频器用户手册

23 Speed control (速度控制)	速度控制，速度环、电流环及其积分下垂等设置	Def 默认值
23.04 Voltage Kp (直流电压比例增益)	直流母线电压闭环控制时的比例增益。	50Hz
23.05 Speed Kp2 (速度环比例增益 2)	定义转速控制器的比例增益	1.00
23.06 Torque Kp2 (电流环比例增益 2)	设置转矩环的比例增益	1.00
23.07 Loop gain sel (环路比例增益切换)	0: 增益 1 (P23.00 和 P23.02) 1: 增益 2 (P23.05 和 P23.06) 注: 用于两组速度环和电流环增益的切换。 例 1: 低速伺服定位大增益, 高速速度控制低增益 例 2: 小负载惯量使用小增益, 反之使用大增益	0

24 Torque reference (转矩给定)

24 Torque reference (转矩给定)	转矩给定，及其相关参数配置	Def 默认值
24.00 Torque ref1 src (转矩给定 1 的信号源)	选择转矩给定值 1 的信号源	P02.05 AI2
P.01.00 (数值指针)	用户自定义指针 (01.00 从左至右两位数字一组, 依次表示参数组号、索引。实际数值由参数当前值决定。)	-
Zero (零)	一直为零	0
AI1 scaled (AI 1 的换算值)	参见参数 02.03 AI1 scaled (AI1 的换算值)。	515
AI2 scaled (AI 2 的换算值)	参见参数 02.05 AI2 scaled (AI2 的换算值)。	517
Freq in scaled (频率输入的换算值)	参见参数 02.09 Freq in scaled (频率输入的换算值)。	521
Control panel ref1 (控制面板给定 1)	参见参数 02.11 Control panel ref1 (控制面板给定 1)。	523
Control panel ref2 (控制面板给定 2)	参见参数 02.12 Control panel ref2 (控制面板给定 2)。	524
Fieldbus ref1 (现场总线给定 1)	参见参数 02.13 Fieldbus ref1 (现场总线给定 1)。	525
Fieldbus ref2 (现场总线给定 2)	参见参数 02.14 Fieldbus ref2 (现场总线给定 2)。	526
Motor potent out	参见参数 03.01 Motor potent out (电位计 UP/DOWN 给	

JAC880 系列变频器用户手册

24 Torque reference (转矩给定)	转矩给定, 及其相关参数配置	Def 默认值
(电位计 UP/DOWN 给定)	定)。	769
Const speed out (多段速给定值)	参见参数 03.02 Const speed out (多段速给定值)。	770
Process PID out (过程 PID 输出)	参见参数 04.04 Process PID out (过程 PID 输出)。	1028
24.01 Torque ref2 src (转矩给定 2 的信号源)	选择转矩给定值 2 的信号源, 有关可用选项, 参见参数 24.00 Torque ref1 src。	0
24.02 Torque ref func (转矩给定运算函数)	Torque Ref1 和 Torque Ref2 的合成数学函数。 0 = Ref1 1 = Ref1 + Ref2 2 = Ref1 - Ref2 3 = Ref1 * Ref2 4 = MIN(Ref1, Ref2) 5 = MAX(Ref1, Ref2) 9=转矩与速度方向一致 10=转矩与速度方向相反	Ref1 = [0]
24.03 Torque ref2 sel (转矩给定切换控制)	选择在转矩给定值 1 和 2 之间切换的信号源, 0 : 选择由参数 24.02 Torque ref func (转矩给定运算函数) 合成的转矩给定值 1, 1 : 选择由参数 24.01 Torque ref2 src (转矩给定 2 的信号源) 选择的转矩给定值 2。	CONST.FALSE = [0]
24.04 Torque load share (转矩分配系数)	转矩给定的分配系数, 定义转矩给定最终值放大或缩小	1.000
24.05 Torque acc time (转矩给定加速时间)	转矩给定加速时间。	0.10 s
24.06 Torque dec time (转矩给定减速时间)	转矩给定减速时间。	0.10 s
24.07 Torque filter time (转矩给定滤波时间)	转矩给定滤波时间。	1 ms
24.08 FricTrq static (静摩擦补偿)	静摩擦补偿系数, 相对电机额定转矩。	0.0%

25 Critical speed (临界速度)

25 Critical speed (临界速度)	设置临界速度或者要避免的速度范围, 例如机械共振问题。	Def 默认值

JAC880 系列变频器用户手册

25 Critical speed (临界速度)	设置临界速度或者要避免的速度范围，例如机械共振问题。	Def 默认值
保留备用		

26 Constant speeds (多段速度)

26 Constant speeds (多段速度)	多段速度的选择和取值	Def 默认值
26.00 Const speed0 (多段速 0)	定义多段速 0。	300 rpm
26.01 Const speed1 (多段速 1)	定义多段速 1。	1500 rpm
26.02 Const speed2 (多段速 2)	定义多段速 2。	1500 rpm
26.03 Const speed3 (多段速 3)	定义多段速 3。	1500 rpm
26.04 Const speed4 (多段速 4)	定义多段速 4。	1500 rpm
26.05 Const speed5 (多段速 5)	定义多段速 5。	0 rpm
26.06 Const speed6 (多段速 6)	定义多段速 6。	0 rpm
26.07 Const speed7 (多段速 7)	定义多段速 7。	0 rpm
26.08 Const speed8 (多段速 8)	定义多段速 8。	0 rpm
26.09 Const speed9 (多段速 9)	定义多段速 9。	0 rpm
26.10 Const speed10 (多段速 10)	定义多段速 10。	0 rpm
26.11 Const speed11 (多段速 11)	定义多段速 11。	0 rpm
26.12 Const speed12 (多段速 12)	定义多段速 12。	0 rpm
26.13 Const speed13 (多段速 13)	定义多段速 13。	0 rpm
26.14 Const speed14 (多段速 14)	定义多段速 14。	0 rpm

JAC880 系列变频器用户手册

26 Constant speeds (多段速度)	多段速度的选择和取值	Def 默认值																																																																																					
26.15 Const speed15 (多段速 15)	定义多段速 15。	0 rpm																																																																																					
26.16 Constspeed mode (多段速模式)	定义通过参数 26.18 Const speed sel1 至 26.21 Const speedsel4 一共 4 个信号选择多段速 0-15 的模式。 0 = Packed, 组合模式。对应 16 段速 1 = Separate, 独立模式。对应 5 段速	Packed = [0]																																																																																					
26.16 Const speed mode (多段速模式)	定义通过参数 26.18 Const speed sel1 至 26.21 Const speed sel4 一共 4 个信号选择多段速 0-15 的模式。	Packed = [0]																																																																																					
Packed (组合模式)	4 个信号组合产生 16 种选择, 分别对应多段速 0-15, 具体组合方式如下:	0																																																																																					
	<table border="1" style="width: 100%; text-align: center;"> <thead> <tr> <th>多段速选择 1</th> <th>多段速选择 2</th> <th>多段速选择 3</th> <th>多段速选择 4</th> <th>多段速选择状态</th> </tr> </thead> <tbody> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>多段速 0</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>多段速 1</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>多段速 2</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>多段速 3</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>多段速 4</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>多段速 5</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>多段速 6</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>多段速 7</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>多段速 8</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>多段速 9</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>多段速 10</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>多段速 11</td></tr> <tr><td>0</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>多段速 12</td></tr> <tr><td>1</td><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>多段速 13</td></tr> <tr><td>0</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>多段速 14</td></tr> <tr><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>1</td><td>多段速 15</td></tr> </tbody> </table>	多段速选择 1	多段速选择 2	多段速选择 3	多段速选择 4	多段速选择状态	0	0	0	0	多段速 0	1	0	0	0	多段速 1	0	1	0	0	多段速 2	1	1	0	0	多段速 3	0	0	1	0	多段速 4	1	0	1	0	多段速 5	0	1	1	0	多段速 6	1	1	1	0	多段速 7	0	0	0	1	多段速 8	1	0	0	1	多段速 9	0	1	0	1	多段速 10	1	1	0	1	多段速 11	0	0	1	1	多段速 12	1	0	1	1	多段速 13	0	1	1	1	多段速 14	1	1	1	1	多段速 15	
多段速选择 1	多段速选择 2	多段速选择 3	多段速选择 4	多段速选择状态																																																																																			
0	0	0	0	多段速 0																																																																																			
1	0	0	0	多段速 1																																																																																			
0	1	0	0	多段速 2																																																																																			
1	1	0	0	多段速 3																																																																																			
0	0	1	0	多段速 4																																																																																			
1	0	1	0	多段速 5																																																																																			
0	1	1	0	多段速 6																																																																																			
1	1	1	0	多段速 7																																																																																			
0	0	0	1	多段速 8																																																																																			
1	0	0	1	多段速 9																																																																																			
0	1	0	1	多段速 10																																																																																			
1	1	0	1	多段速 11																																																																																			
0	0	1	1	多段速 12																																																																																			
1	0	1	1	多段速 13																																																																																			
0	1	1	1	多段速 14																																																																																			
1	1	1	1	多段速 15																																																																																			
	若需要使用多段速 0, 则需将参数 21.00 spd ref1 src 设为 03.02Const speed out。																																																																																						

JAC880 系列变频器用户手册

26 Constant speeds (多段速度)	多段速度的选择和取值	Def 默认值																														
Separate (独立模式)	<p>4 个信号分别用于选择多段速 0-4，其中多段速 4 的优先级最高，多段速 1 的优先级最低，具体对应关系如下：</p> <table border="1"> <thead> <tr> <th>多段速选择 1</th> <th>多段速选择 2</th> <th>多段速选择 3</th> <th>多段速选择 4</th> <th>多段速选择状态</th> </tr> </thead> <tbody> <tr> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>多段速 0</td> </tr> <tr> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>多段速 1</td> </tr> <tr> <td>X</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>0</td> <td>多段速 2</td> </tr> <tr> <td>X</td> <td>x</td> <td>1</td> <td>0</td> <td>多段速 3</td> </tr> <tr> <td>X</td> <td>x</td> <td>X</td> <td>1</td> <td>多段速 4</td> </tr> </tbody> </table> <p>若需要使用多段速 0，则需将参数 21.00 spd ref1 src 设为 03.02Const speed out。</p>	多段速选择 1	多段速选择 2	多段速选择 3	多段速选择 4	多段速选择状态	0	0	0	0	多段速 0	1	0	0	0	多段速 1	X	1	0	0	多段速 2	X	x	1	0	多段速 3	X	x	X	1	多段速 4	1
多段速选择 1	多段速选择 2	多段速选择 3	多段速选择 4	多段速选择状态																												
0	0	0	0	多段速 0																												
1	0	0	0	多段速 1																												
X	1	0	0	多段速 2																												
X	x	1	0	多段速 3																												
X	x	X	1	多段速 4																												
26.17 Const speed out (多段速输出)	多段速输出。只读	0 rpm																														
26.18 Const speed sel1 (多段速选择 1)	多段速选择 1 的信号源。定义各个端子 例如： DI3=p02.00.02	CONST.FALSE =[0]																														
26.19 Const speed sel2 (多段速选择 2)	多段速选择 2 的信号源。 同上	CONST.FALSE =[0]																														
26.20 Const speed sel3 (多段速选择 3)	多段速选择 3 的信号源。 同上	CONST.FALSE =[0]																														
26.21 Const speed sel4 (多段速选择 4)	多段速选择 4 的信号源。 同上	CONST.FALSE =[0]																														

27 Process PID (过程 PID)

27 Process PID (过程 PID)	过程控制用的 PID，设置与调节参数及配置	Def 默认值
27.00 PID Output (PID 输出值)	速度给定源指针指向该地址	
27.01 PID Ref value (PID 实际给定值)	显示实时 PID 给定值，含斜坡缓冲之后	
27.02 PID Fbk value (PID 实际反馈值)	通常来自于模拟量 AI 的换算值，必须是%单位量纲	
27.03 PID error (PID 实时误差值)	显示实时 PID 误差	
27.04 PID Ref raw	显示未经过斜坡的给定值	

JAC880 系列变频器用户手册

27 Process PID (过程 PID)	过程控制用的 PID, 设置与调节参数及配置	Def 默认值
(PID 给定原始值)		
27.05 PID Enable (PID 使能开关)	使能总开关	
27.06 Use Internal ref (使用内部给定值)	设为 1 则 PID 给定值由 P27.08 设定, 用于给定值无需经常调整的情况	
27.07 Output unit (输出换算量纲)	0: % 1: RPM 注: 用于联动以下参数的单位: P27.00、P27.14, P27.15	
27.08 Internal ref set (PID 内部给定值)	与 P27.06 搭配使用	
27.09 PID ref src (PID 给定信号源)	仅当 P27.06=FALSE 的时候有效	
27.10 PID fbk src (PID 反馈信号源)	注: 对应的 AI 必须配置为百分比的换算单位	
27.11 PID Kp (PID 比例增益)		
27.12 PID Ti (PID 积分时间)		
27.13 Ref ramp time (PID 给定斜坡时间)		
27.14 PID out max (输出上限)		
27.15 PID out min (输出下限)		

30 Fault function (故障保护功能)

30 Fault function (故障保护功能)	故障保护功能设置	Def 默认值
30.00 Ext fault 1 src (外部故障 1 的信号源)	选择外部故障 1 的信号源, 位指针。 0: 无故障信号, 1: 有故障信号。也可以通过指针定义成端子	CONST.FALSE = [0]
30.01 Ext fault 2 src (外部故障 2 的信号源)	选择外部故障 2 的信号源, 位指针。 同上	CONST.FALSE = [0]
30.02 Groud fault act	选择驱动器检测到对地故障时执行的动作。 0 = No action, 无动作	

JAC880 系列变频器用户手册

30 Fault function (故障保护功能)	故障保护功能设置	Def 默认值
(对地故障动作选择)	1 = Fault, 故障 2 = Alarm, 警告	Fault = [1]
30.03 Input phase loss (输入缺相动作选择)	选择驱动器检测到输入缺相故障时执行的动作。 0 = No action, 无动作 1 = Fault, 故障 2 = Alarm, 警告	Fault = [1]
30.04 Ext fault enable (外部故障输入使能)		
30.05 Over heat adjust (过热点调整)	负数表示降低过热点, 提前过热保护	
30.06 Fault auto reset (故障自动复位使能)	通过此参数激活或禁用故障自动复位功能。	Disable = [0]
30.07 Fault trial num (故障复位尝试次数)	故障复位允许尝试的次数	5
30.08 Fault trial wait (故障复位间隔时间)	故障复位的间隔时间。	1.00 s
30.09 Trial cnt reset (尝试计数清零间隔)	故障复位尝试计数器清零的时间间隔	60.00 s
30.10 Stall alarm enable (堵转保护使能)		
30.11 Stall freq level (堵转频率限定)		-
30.12 Stall alarm delay (堵转保护延时)		
30.13 Comm loss action (通信超时动作类型)	0: 无动作 1: 停机 2: 触发故障	
30.14 Comm timeout (通信超时时间限定)		

31 Motor therm prot (电机温度保护)

31 Motor therm prot (电机温度保护)	电机温度测量和过热保护设置	Def 默认值
---------------------------------	---------------	------------

JAC880 系列变频器用户手册

31 Motor therm prot (电机温度保护)	电机温度测量和过热保护设置	Def 默认值
31.00 Protect action (电机温度保护动作)	选择当电机热保护检测到电机过热时驱动器执行的动作。 0 = No action, 无动作 1 = Fault, 故障 2 = Alarm, 警告	Fault = [1]
31.01 Temperature src (电机温度的信号源)	选择电机热保护的温度测量方式。 0 = Estimated, 估计值 1 = KTY84 2 = PTC 3 = PT100 X1 4 = PT100 X2 5 = PT100 X3	Estimated = [0]
31.02 Resistance (传感器实测阻值)	温度传感器的实测电阻阻值。只读。	-
31.03 Alarm limit (电机温度警告点)	设置电机温度警告点。	120.0°C
31.04 Fault limit (电机温度故障点)	设置电机温度故障点。	130.0°C
31.05 PTC Fault res (PTC 故障阻值点)	设置传感器为 PTC 时的故障阻值点。	4000.0
31.06 Ambient temp (环境温度设定)	设置实际的电机工作环境温度。	40.0°C
31.07 Motornomtemp rise (电机额定温升)	当电机的负载达到额定电流时, 定义电机的温升。参考电机制造商的建议。	60.0 °C
31.08 Therm time const (电机热时间常数)	定义电机热保护模型的热时间常数 (即温升达到额定温升 63% 的时间)。参考电机制造商的建议。	1800.0 s
31.09 Sensor calib gain (温度传感器校正增)		
31.10 Sensor calib offset (温度传感器校正偏)		

40 Pos control (位置控制)

40 Pos control (位置控制)	位置控制、定位控制	Def 默认值
40.00 Pos ctrl mode	位置控制模式 0: CSP, 位置同步 1: CSV, 速度同步	0

JAC880 系列变频器用户手册

40 Pos control (位置控制)	位置控制、定位控制	Def 默认值
(位置控制模式)	2: PP, 轨迹轮廓 3: CAM, 电子凸轮	
40.01 ServoOn (伺服使能)	位置控制使能信号源选择, 类似于伺服励磁模式, 通过指针定义成端子	CONST.FALSE
40.02 Pos mark type (位置参考信号类型)	位置参考信号类型。 0: 使用 Z 脉冲校正 1: 使用外部 DIO1 校正 2: 无校正	Zmark
40.05 Pos spd set (回零速度设定)	主轴回零的速度限定值	60rpm
40.06 Pos ref src (位置给定源类型)	0: 脉冲或模拟量给定 1: 通信总线位置给定 2: 位置仿真给定	
40.07 Pos ctrl gain (位置环增益)	位置环增益, 等同 P23.03	50Hz
40.08 Pos fwd filter (位置前馈滤波)	位置前馈滤波时间	2.0ms
40.09 Pos sel in1 (位置选择 1)	多段位置选择信号源 1	CONST.FALSE
40.10 Pos sel in2 (位置选择 2)	多段位置选择信号源 2	CONST.FALSE
40.11 Pos sel in3 (位置选择 3)	多段位置选择信号源 3	CONST.FALSE
40.16 Pos rpt rqst (重复定位请求)	重复定位请求信号源选择	CONST.FALSE
40.19 Pos preset1_rev (多段位置 1)	多段位置 1 设定值/在强制回零模式, 兼顾原点偏移量, 精度 0.0001 圈=0.036°	0.0000
40.20 Pos preset2 (多段位置 2)	多段位置 2 设定值的圈数	0.0000
40.21 Pos preset3 (多段位置 3)	多段位置 3 设定值	0.0000
40.22 Pos preset4 (多段位置 4)	多段位置 4 设定值	0.0000
40.23 Pos preset5 (多段位置 5)	多段位置 5 设定值	0.0000

JAC880 系列变频器用户手册

40 Pos control (位置控制)	位置控制、定位控制	Def 默认值
40.24 Pos preset6 (多段位置 6)	多段位置 6 设定值	0.0000
40.25 Pos preset7 (多段位置 7)	多段位置 7 设定值	0.0000
40.26 Pos preset8 (多段位置 8)	多段位置 8 设定值	0.0000
40.31 Force home rqst (强制回零请求)	强制回零请求信号源。通过指针定义成端子 例如: DI3=P2.00.02	CONST.FALSE
40.32 Sine wave period (正弦圆弧周期)	通常在 0.1 秒到 0.5 秒之间,用于兼顾定位响应速度和柔性	0.5 秒
40.33 Analog gain (模拟量增益)	与数控系统配合的速度同步控制,用于缩小模拟量的量程,特别适用于高速主轴的模拟量位置控制	1
40.34 Analog filter coef (模拟量滤波系数)	[0.1, 2.0], 越大则滤波器作用越小响应越快。	0.5

42 Mech brake (机械制动)

42 Mech brake (机械制动)	起重设备中的机械抱闸控制	Def 默认值
42.00 Mech brake enable (机械抱闸使能)	机械抱闸使能控制 0 = Disable, 未使能, 抱闸输出信号始终关闭。 1 = Enable, 使能, 无抱闸应答。 2 = Enable with ack, 使能, 有抱闸应答。当应答异常, 系统会产生保护动作。	Disable
42.01 Mech ack src (抱闸应答信号源)	机械抱闸应答信号源, 仅当参数 42.00 Mech brake enable 的值为 Enable with ack 时, 方有效。	False
42.02 Brake open delay (抱闸打开延时)	机械抱闸打开命令发出到抱闸完全打开所需要的时间。请根据抱闸制动器的规格书设定。	800ms
42.03 Brake close delay (抱闸关闭延时)	机械抱闸关闭命令发出到抱闸完全关闭所需要的时间。请根据抱闸制动器的规格书设定。	800ms
42.04 Brake open torque (抱闸打开力矩)	启动的时候, 机械抱闸发出指令前驱动器输出的力矩的设定。	100.0%
42.05 Brakecheck rqst src (抱闸检查请求信号源)	抱闸检查请求信号源。驱动器每次运行前检查该信号, 当有效时, 驱动器运行抱闸检查程序。无效时运行正常的起重控制程序。	False

JAC880 系列变频器用户手册

42 Mech brake (机械制动)	起重设备中的机械抱闸控制	Def 默认值
42.06 Brake check torque (抱闸检查力矩设定)	进行机械抱闸检查的时候，驱动器输出的力矩设定。一旦在预设的检查时间后，驱动器检测到电机打滑，则发出故障提示。	100.0%
42.07 Brake check time (抱闸检查保持时间)	机械抱闸检查时，驱动器的力矩保持时间。	2.0s
42.08 Brake slip limit (抱闸打滑速度设定)	抱闸检查时，判断是否打滑的速度水平。	30rpm
42.09 Brake open trq mem (抱闸开启力矩记忆)	抱闸完全打开后，驱动器测得的电机力矩，用于诊断，只读。	-
42.10 Brake close trq mem (抱闸关闭力矩记忆)	抱闸即将关闭时，驱动器测得的电机力矩，用于诊断，只读。	-

43 Winder (卷曲控制)

43 Winder (卷曲控制)	用于收卷、放卷、恒张力等片材、膜、线材控制等	Def 默认值
43.00 Winder mode (收放卷模式)	收放卷模式。 0 = Winder, 收卷 1 = Unwinder, 放卷	Winder
43.01 Gear ratio (机械驱动器比)	机械传动比	1.000
43.02 Thickness (材料厚度)	材料厚度	0.100mm
43.03 Web width (带材料宽度)	带状材料宽度	1000mm
43.04 Density (材料密度)	材料密度	1000kg/m3
43.05 Line spd max (最大线速度)	最大线速度	300.0m/min
43.06 Line spd src (线速度信号源)	线速度输入信号源选择	AI1 scaled
43.07 Dia calc mode (卷径计算模式)	滚筒卷径计算方式 0 = LINE SPEED, 基于线速度 1 = ENCODER, 基于电机轴编码器 2 = ROLL PULSE, 基于滚筒脉冲 3 = EXT FDBK, 外部直接检测	LINESPEED
43.08 Roll dia src	外部计算卷径的信号源选择	

JAC880 系列变频器用户手册

43 Winder (卷曲控制)	用于收卷、放卷、恒张力等片材、膜、线材控制等	Def 默认值
(卷径信号源选择)		AI1 scaled
43.09 Roll pulse src (滚筒脉冲信号源)	滚筒脉冲信号源选择	CONST.FALSE
43.10 Roll pulse scaling (滚筒脉冲倍率)	滚筒脉冲倍率, 即滚筒一圈产生的脉冲数量	1
43.11 Core diameter (空盘直径)	空盘直径大小	100mm
43.12 Full roll dia (满盘直径)	满盘直径大小	1
43.13 Dia reset rqst (卷径复位请求)	卷径复位请求信号源选择	CONST.FALSE
43.14 Dia preset rqst (卷径预置请求)	卷径预置请求信号源选择	CONST.FALSE
43.15 Dia preset data (卷径预置值)	卷径预置值	100mm
43.16 Min spd dia calc (卷径计算最低速度)	卷径计算允许的最大速度值	30rpm
43.17 Tense src (张力给定源)	张力给定源选择	AI2 scaled
43.18 Tmax (最大张力)	最大张力值设定	30.0N
43.20 Max tape (张力锥度增益)	在满盘卷径下, 张力锥度控制的最大增益	0.0%

48 Switch Sync (同期切换)

48 Switch sync (同期切换)	用于同步或异步交流电机的软启动、工频同期切换等。实现电机无冲击地接入电网, 此功能要求系统各部分接线相序必须相同。	Def 默认值
48.00 status (状态字)	同期切换控制器的状态字。继电器输出信号的源应指向该参数的相关位。 BIT0: 同步切换输出信号, 该信号直接触器控制 BIT1: 同步切换准备好, 等待切换使能指令	0
48.01 Phase err (相位误差)	电机与电网的相位误差值, 只读。	0.0deg

JAC880 系列变频器用户手册

48 Switch sync (同期切换)	用于同步或异步交流电机的软启动、工频同期切换等。实现电机无冲击地接入电网，此功能要求系统各部分接线相序必须相同。	Def 默认值
48.02 Switch enable (同期切换使能)	使能同期切换 0 = Disable, 禁止 1 = Enable, 使能	Disable
48.03 Phase comp (相位补偿)	同期切换控制的相位补偿大小，用于补偿因接触器延时以及负载引起的相位滞后。	6deg
48.04 Freq comp (频率补偿)	同期切换前需要对电机的相位进行修正使其与电网同步，频率补偿量自动叠加到速度给定。只读。	0
48.05 Sync outputenable (同期切换使能)	用户同期切换使能开关。位指针。指针值含义如下： 0 = 禁止同步切换，或强制从工频转换到变频驱动状态。 1 = 允许同步切换，当电机与电网同步后自动转换至工频。	Const.True.
48.06 Adj freq max (频率补偿最大值)	最大的频率补偿值。越大则相位同步需要的时间越短，但对于大惯量场合可能因减速过快造成过压。	2.5Hz
48.07 Relay delay (继电器延时时间)	针对工频切换至变频控制，由工频控制接触器分断所需要的时间决定。驱动器需等待接触器完全分断后方可开始变频运行。	85ms

49 Data storage (数据存储)

49 Data storage (数据存储参数)	可使用其他参数的指针设置来写入或读出的 16 位数据存储参数	Def 默认值
49.00 float data1 (浮点数 1)	浮点数 1。	0
49.01 float data2 (浮点数 2)	浮点数 2。	0
49.02 float data3 (浮点数 3)	浮点数 3。	0
49.03 float data4 (浮点数 4)	浮点数 4。	0
49.04 float data 5 (浮点数 5)	浮点数 5。	0
49.05 float data 6 (浮点数 6)	浮点数 6。	0
49.06 float data 7 (浮点数 7)	浮点数 7。	0
49.07 float data 8 (浮点数 8)	浮点数 8。	0

JAC880 系列变频器用户手册

49 Data storage (数据存储参数)	可使用其他参数的指针设置来写入或读出的 16 位数据存储参数	Def 默认值
49.08 Int32 data1 (整数 1)	整数 1。	0
49.09 Int32 data2 (整数 2)	整数 2。	0
49.10 Int32 data3 (整数 3)	整数 3。	0
49.11 Int32 data4 (整数 4)	整数 4。	0
49.12 Int32 data 5 (整数 5)	整数 5。	0
49.13 Int32 data 6 (整数 6)	整数 6。	0
49.14 Int32 data 7 (整数 7)	整数 7。	0
49.15 Int32 data 8 (整数 8)	整数 8。	0

50 Fieldbus (现场总线)

50 Fieldbus (现场总线)	现场总线设置	Def 默认值
50.00 Node addr (总线节点地址)	现场总线节点地址, 这里的总线指 PROFIBUS-DP 或以 以太网通信等, 但不包括标准的 MODBUS-RTU 和 CANopen。	3
50.01 Baud detect (检测到的波特率)	驱动器检测到的 PROFIBUS DP 总线通信波特率。	-
50.02 PPO type (PPO 类型)	检测到的 PPO 类型	-
50.03 DP State (DP 状态)	PROFIBUS DP 总线的状态	-
50.05 Ref1 type (给定 1 类型)	总线给定和实际值的数据换算类型: 0: 转速 RPM (P02.13 总线给定 1 = P02.20 总线原始给	[0]
50.06 Ref2 type (给定 2 类型)	定 1 * 速度换算系数, 实际值计算则反之) 1: 转矩% (P02.14 总线给定 2 = P02.21 总线原始给定 2 / 转矩换算系数, 实际值计算则反之) 2: 浮点数, 无换算 (P02.23 总线实际值 1 = P01.00 实	[1]

JAC880 系列变频器用户手册

50 Fieldbus (现场总线)	现场总线设置	Def 默认值
50.07 Act1 type (实际值 1 类型)	实际转速 / 速度换算系数, 实际值计算则反之) 3: 32 位整数, 无换算(P02.24 总线实际值 2 = P01.22 实际转矩 * 转矩换算系数, 实际值计算则反之)	[0]
50.08 Act2 type (实际值 2 类型)		[1]
50.09 Speed scale (速度换算系数)	实际速度给定值 = 通信发送数值 * 速度换算系数	1.0
50.10 Torque scale (转矩换算系数)	实际转矩给定值 = 通信发送数值 / 转矩换算系数 * 100%	1000
50.11 Ctrlword typ (控制字格式)	0: ABB 驱动器所在的自定义 1: 标准 DS402 定义 2: 其他指定品牌 注 1: 使用 DP 通信或 CANopen 通信时, 选择 1 注 2: 自定义控制字详细参见 P06.05 总线控制字	0]
50.15 Bus data1 (总线数据 1)	MODBUS 自定义数据 (或 DP 总线的 PZD 映射) 1、独立定义 24 个数据的地址映射	-
50.27 Bus data24 (总线数据 24)	2、总线数据 1 到 24 对应 MODBUS 地址 0001H 到 0018H	-

51 Embedded Modbus (内置 485 Modbus)

51 Embedded Modbus (内置 Modbus)	内置 Modbus 设置, 注: 硬件接口如使用端子接线时需配置内部跳线由 CAN 至 485 的位置 (出厂已默认为 485 位置)。	Def 默认值
51.01 Node address (节点地址)	设置 Modbus 通讯的节点地址。其中, 0 为广播地址。	1
51.02 Baudrate (串口波特率)	设置 Modbus 通讯的串口波特率, 单位为比特每秒。 0 = 4800bps 1 = 9600bps 2 = 19200bps 3 = 38400bps 4 = 57600bps 5 = 115200bps 6 = 230200bps 7 = 460800bps 8 = 921600bps	9600bps

JAC880 系列变频器用户手册

51 Embedded Modbus (内置 Modbus)	内置 Modbus 设置, 注: 硬件接口如使用端子接线时需配置内部跳线由 CAN 至 485 的位置 (出厂已默认为 485 位置)。	Def 默认值
51.03 Format (串口帧格式)	设置 Modbus 通讯的串口帧格式。 0 = 8, N, 1, 8 位数据, 无校验, 1 个停止位 1 = 8, N, 2, 8 位数据, 无校验, 2 个停止位 2 = 8, E, 1, 8 位数据, 偶校验, 1 个停止位 3 = 8, O, 1, 8 位数据, 奇校验, 1 个停止位	8, N, 1
51.04 Word order (32 位顺序)	0 为低 16 位在前, 高 16 位在后。 1 为高 16 位在前, 低 16 位在后。	0
51.05 Frame RX total (累计接收帧数量)	统计本节点从 Modbus 总线接收的消息帧。注: 此计数器只统计发送给本节点的消息帧 (包括广播帧)。	0
51.06 Frame TX total (累计发送帧数量)	统计本节点向 Modbus 总线发送的消息帧。	0
51.07 All frame RX cnt (总线消息计数)	统计本节点从 Modbus 总线检测到的所有消息帧。	0
51.08 UART error count (串口错误计数)	统计本节点从 Modbus 总线接收消息帧时出现串口错误的次数。	0
51.09 CRC error count (CRC 校验错误计数)	统计本节点从 Modbus 总线接收消息帧时出现 CRC 校验错误的次数。	0
51.10 ACK delay (应答延时时间)	收到主站的请求后, 经过指定的延时时间再回复。设为 0 表示自动延时	0ms
51.11 ACK inhibit (应答禁止)	只监听不应答。	C.False

52 CANopen (CANopen 总线通信)

52 CANopen (CANopen 总线通信)	CANopen 总线通信设置, 硬件如使用端子接线时需配置内部跳线	Def 默认值
52.00 node address (节点地址)	CANopen 从站的 节点地址, 注: 硬件接口如使用端子接线时需配置内部跳线由 485 至 CAN 的位置。	1
52.01 Baud rate (波特率)	CANopen 通信波特率 0 = 10kbps 1 = 20kbps 2 = 50kbps 3 = 125kbps 4 = 250kbps 5 = 500kbps 6 = 625kbps	1Mbps

JAC880 系列变频器用户手册

52 CANopen (CANopen 总线通信)	CANopen 总线通信设置, 硬件如使用端子接线时需配置内部跳线	Def 默认值
	7 = 800kbps 8 = 1Mbps	
52.02 RX frame counter (接收帧数统计)	累计收到的帧数量。只读。	-
52.03 TX frame counter (发送帧数统计)	累计发送的帧数量。只读。	-
52.04 D2D data1 src (D2D 数据 1 的源)	1、选择需要访问的参数指针 2、对于从站接收模式, 收到的数据将写入所指定的参数	0
52.05 D2D data2 src (接收到的控制字)	2、对于主轴发送模式, 发送的数据来源于所指定的参数	0
52.06 D2D data3 src (发送出去的状态字)		0
52.07 D2D data4 src (发送出去的状态字)		0
52.09 SYNC time offset (时钟同步偏移)	用于调整从站与主站的时钟相位, 大于 0 将使从站的时间超前主站, 反之滞后主站 (仅当 CH1 为从站)	0us
52.10 CH1 mode (CH1 模式选择)	0: 禁止 1: 从站, 接收	0
52.11 CH2 mode (CH2 模式选择)	2: 主站, 发送 注 1: CH1 传输数据 1 和数据 2, 对应 P52.04, P52.05 注 2: CH2 传输数据 3 和数据 4, 对应 P52.06, P52.07	0
52.12 CH1 frame ID (CH1 帧标识)	设定独立的 ID 以区别总线所有节点, 使用更小的 ID 以提高优先级	1
52.13 CH2 frame ID (CH2 帧标识)		2
52.14 CH1 RX cnt (CH1 接收统计)	CH1 接收统计	0
52.15 CH1 TX cnt (CH1 发送统计)	CH1 发送统计	0
52.16 CH2 RX cnt (CH2 接收统计)	CH2 接收统计	0
52.17 CH2 TX cnt (CH2 发送统计)	CH2 发送统计	0
52.18 SYNC timer error (时钟同步误差)	指示当前从站时钟同步的实时误差, 通常在 1us 以内	0us

JAC880 系列变频器用户手册

60 Motor control (电机控制)

60 Motor control (电机控制)	电机控制优化调节、微调等设置	Def 默认值
60.00 Carrier freq set (载波频率设置)	载波频率设置。受驱动器温度和电机频率的影响，实际执行的载波频率可能不同。	4kHz
60.01 Slip gain (滑差补偿增益)	仅适用于异步电机。用于修正驱动器估算的滑差。当滑差有误差时会影响速度精度，可以重新辨识转子电阻或者调整滑差补偿增益，提高速度精度。	100%
60.02 Torque boost (手动转矩提升)	电机转矩手动提升量。仅适合开环矢量控制。	0.20
60.03 PM_Id lim (弱磁电流限定)	同步电机允许的最大弱磁电流，相对于电机额定电流。	70%
60.04 Res damp gain (振荡抑制增益)	振荡抑制增益，仅适用于开环矢量控制。	100%
60.05 Excitation time (预励磁时间)	异步电机预励磁时间增加启动转矩，同步电机修正磁极位置。	0.50s
60.06 Motor control mode (电机控制模)	电机控制模式使能开关信号，16 位二进制变量。 BIT0: Flyrestart, 禁止转速跟踪 BIT1: Flux brake, 磁通制动 BIT2: Flux optimize, 磁通优化 BIT3: MTPA enable, MTPA 控制 BIT4: MRAS, 模型参考自动适应使能 BIT5: Signal inject, 永磁电机高频注入使能 BIT6: DC Brake, 零速直流制动 BIT7: Rs adapt ctrl, 定子电阻自适应控制 BIT8: Tr adapt ctrl, 转子时间常数自适应 BIT9: EMF adapt ctrl, 反电动势系数自适应 BIT10: Motor stall alarm, 电机堵转检测 BIT11: Speed unmatched alarm, 速度不匹配检测 BIT12: Load loss alarm, 负载丢失检测 BIT13: SinCos calibration, 弦波编码器信号自动校正 BIT14: HSP_VoltMode, 高速电机模型切换 BIT15: VfStart, 启动过程选择标量方式	-
60.07 Vdc control mode (母线电压控制模式)	直流母线电压控制模式，4 位二进制变量。 BIT0: Vdc max ctrl, 最大电压控制 有制动电阻则设为 0 BIT1: Regen disable, 加速和恒速禁止发电 BIT2: BrakeChop Always on, 斩波制动始终使能 BIT3: Vdc min ctrl, 最小电压控制，即掉电自动减速发	0001b

JAC880 系列变频器用户手册

60 Motor control (电机控制)	电机控制优化调节、微调等设置	Def 默认值
	电	
60.08 Brake voltage (制动电压点)	制动斩波 IGBT 开启的母线电压水平。	650V
60.09 Auto phase mode (相位寻找模式)	同步电机初始相位寻找模式。仅针对开环标量控制。 0 = Auto, 自动使能 1 = Always, 始终使能 2 = Disable, 始终禁止	[0]
60.10 PM type (永磁电机类型)	同步电机的转子类型。因转子结构形式而带来的搜索方式变化。 0 = 非标准类型。驱动器使用特殊寻相模式。 1 = 标准类型。驱动器使用通用寻相模式。	[1]
60.11 Cur inject (相位寻找电流)	同步电机相位寻找注入的电流大小。对于带阻尼绕组或自启动绕组的同步电机以及大马拉小车的场合需要略增大。	50%
60.12 Phase comp (相位补偿值)	用于相位辨识不准时进行手动补偿。	0deg
60.13 Over modu gain (过调制增益)	过调制输出强度, 100% - 115%。	105%
60.14 PWM mode (PWM 调制模式)	0: 最小谐波模式 1: 最小共模电压模式	[0]
60.15 Power on level (软启动闭合点)	软启动继电器闭合的直流母线电压水平	380V
60.16 HF track gain (高频注入跟踪增益)	高频注入跟踪调节增益	200Hz
60.17 Switch loss opt (开关损耗优化水平)	针对高频重载, 占空比大于设定后, 调制方式改变, 开关损耗降低 1/3, 但噪音和谐波电流略增大	95%
60.18 HF cur inject (高频注入电流比例)	对于内嵌式电机, 电流注入比例可以较低如 10% 对于表贴式电机, 电流注入比例通常要 30%以上	30%
60.19 FPWM upper limit (载波频率上限)	载波频率自动调整的范围受此参数限制	8kHz
60.20 FPWM lower limit (载波频率下限)		2kHz
60.21 Const excitation (连续预励磁)	使用于异步电机停机后仍保持励磁以便再次快速启动, 典型用于冷镦机等快速往复运动设备。	C.False

JAC880 系列变频器用户手册

61 Encoder config (编码器设置)

61 Encoder config (编码器设置)	速度反馈之编码器参数, 信号处理优化设置	Def 默认值
61.00 Pulse per rev (编码器分辨率)	编码器每转的脉冲数。若存在 z 相信号动态自学习可自动识别	2048
61.01 Electric offset (电角度偏移量)	编码器 Z 信号与电机静止坐标系的偏移角度。仅适用于永磁同步电机。需要 63.06=3 多次进行 PM 辨识学习, 确保准确性	0
61.02 Encoder phase (编码器信号相位)	编码器 A 和 B 信号的相位关系。动态自学习可自动识别 0 = 正常。即正转时 A 超前 B。 1 = 反相。即正转时 B 超前 A。	[0]
61.03 Reserved (保留)		
61.04 Pulse cnt mode (脉冲输入计数模式)	位置给定用的脉冲输入的计数模式。 0 = Quadrate, 正交计数, 自动 4 倍频 1 = Direction, 脉冲加方向, 自动 2 倍频	[0]
61.05 N Pulse in (脉冲输入分辨率)	位置脉冲输入的分辨率, 即电机转一圈的期望脉冲数, 不含 4 倍频。设为 0 则采用编码器分辨率	0
61.06 N Pulse out (脉冲输出分辨率)	位置脉冲输出的分辨率, 即回授给上位机的脉冲分辨率。不含 4 倍频。设为 0 则采用编码器分辨率	0
61.07 Encoder poles (编码器极数)	0 表示编码器无 Z 信号, 1 及以上表示编码器的极数。	[1]
61.08 Encoder enable (编码器使能)	使能编码器模块。	[1]
61.09 Sin offset (SIN 信号偏移量)	正弦波编码器的 SIN 信号偏移量。	[0]
61.10 Cos offset (COS 信号偏移量)	正弦波编码器的 COS 信号偏移量。	[0]
61.11 Sin gain (SIN 信号增益)	正弦波编码器的 SIN 信号增益。	1.000
61.12 Cos gain (COS 信号增益)	正弦波编码器的 COS 信号增益。	1.000

JAC880 系列变频器用户手册

62 Motor parameter (电机特性参数)

62 Motor parameter (电机参数)	电机参数初始化设置, 优化调整及显示	Def 默认值
62.00 Pole pairs (电机的极对数)	电机的极对数。驱动器运行前自动根据额定转速和额定频率 计算。不可以直接设定。	-
62.01 No-load current (电机空载电流)	空载电流, 仅适用于异步电机。进行静止辨识前, 可以手动先设定好此参数。	-
62.02 Stator resist (电机定子相电阻)	电机定子的相电阻。适合所有类型的交流电机。	-
62.03 Rotor resist (电机转子相电阻)	电机转子的相电阻。仅适用于异步电机。	-
62.04 Stator induct (电机定子相电感)	电机定子的相电感。仅适用于异步电机。静止辨识时, 驱动器根据空载电流参数自动计算定子相电感。	-
62.05 Leak induct coef (电机漏感系数)	电机的漏感系数。仅适用于异步电机。	-
62.06 D-axis induct (D 轴电感)	D 轴电感。仅适用于同步电机。	-
62.07 Q-axis induct (Q 轴电感)	Q 轴电感。仅适用于同步电机。	-
62.08 Back EMF coef (反电动势系数)	反电动势系数, 仅适用于同步电动机。单位 0.1mV/rpm	-
62.09 TM Core sat coef (异步电机铁芯饱和系数)	铁芯饱和系数。仅适用于异步电机, 低于 70%建议增大电机 额定频率。高于 90%可以考虑适当降低额定频率。	80%
62.10 PM sat coef (同步电机铁芯饱和系数)	同步电机的铁芯饱和系数, 低于 70%表示电机铁芯利用率过 大, 建议改进电机。	0

63 Startup parameter (启动相关参数)

63 Startup parameter (启动相关参数)	启动相关参数设置, 包含电机额定参数	Def 默认值
63.00 Motor nom power (电机额定功率)	电机额定功率。如果驱动多台电机, 则为电机总功率。	-
63.01 Motor nom volt (电机额定电压)	电机额定电压。对于永磁电机, 额定电压应该接近 额定转速的反电动势。	-
63.02 Motor nom current (电机额定电流)	电机额定电流。驱动多台电机, 则为电机总电流。	-
63.03 Motor nom speed	电机额定转速。应与额定频率成极对数的比例关 系。	-

JAC880 系列变频器用户手册

63 Startup parameter (启动相关参数)	启动相关参数设置, 包含电机额定参数	Def 默认值
(电机额定转速)		-
63.04 Motor nom freq (电机额定频率)	电机额定频率。要求对应的反电动势接近额定电压。	-
63.05 Motor type (电机类型)	选择电机类型。 0 = ACIM, 异步电机 1 = PMSM, 永磁同步电机	[0]
63.06 ID run request (参数辨识请求)	选择驱动器在下次启动时电机辨识运行的类型。辨识运行只能在本地控制模式下执行。 0 = No request, 无请求 1 = Normal, 旋转辨识 2 = Standstill, 静止辨识 3 = Auto-phasing, 永磁电机初始相位辨识。	[0]
63.07 Drive mode (电机驱动方式)	选择电机驱动方式。 其中 1 为优选。注: 视不同机型出厂时已设置默认最优控制方式, 建议不轻易更改。 0 = 开环矢量控制。适合流体负载以及极端特殊情形的电机。 1 = 直接转矩控制。无论是否有编码器都可以实现转矩控制, 加编码器可以实现位置控制。 注: 驱动器运行必须接电机形成闭环, 否则报输出缺相故障。	[0]
63.08 Phase inversion (电机相序交换)	改变电机的相序。等效于将电机线任意两根进行交换。进行工变频切换控制时, 只能通过物理交换接线改变相序, 该参数禁止修改。 0 = Normal, UVW。正常相序 1 = Invert, UWV。相反相序, V 和 W 交换。	[0]

第 6 章 选型与尺寸

6.1 变频器电气规格

表 6-1 JAC880 变频器型号与技术数据

变频器型号	电源容量 kVA	输入电流 A	输出电流 A	适配电机		发热功耗 kW
				kW	HP	
三相电源: 380V, 50/60Hz						
JAC880-5R5GB-4-8020	8.9	14.6	13	5.5	7.5	0.195
JAC880-7R5GB-4-8020	11	20.5	17	7.5	10	0.262
JAC880-11GB-4-8020	17	26	25	11	15	0.445
JAC880-15GB-4-8030	21	35	32	15	20	0.553
JAC880-18GB-4-8030	24	38.5	37	18.5	25	0.651
JAC880-22GB-4-8030	30	46.5	45	22	30	0.807
JAC880-30G-4-8040	40	62	60	30	40	1.01
JAC880-37G-4-8040	57	76	75	37	50	1.20
JAC880-45G-4-8050	69	92	91	45	60	1.51
JAC880-55G-4-8050	85	113	112	55	75	1.80
JAC880-75G-4-8060	114	157	150	75	100	1.84
JAC880-90G-4-8060	134	180	176	90	125	2.08
JAC880-110G-4-8060	160	214	210	110	150	2.55

6.2 变频器外型与尺寸

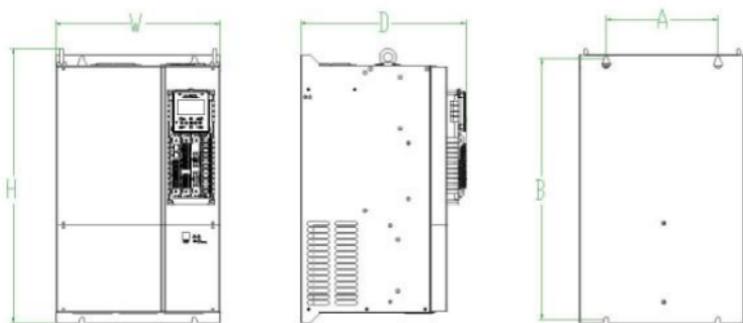


图 6-1 变频器外形尺寸示意图

功率 (kW)	A	B	H	W	D	安装孔径 (mm)
	安装尺寸		外形尺寸			
5.5~11	80	322	334	100	192	Φ5.8
15~22	170	421	439	220	204	Φ6.5
30~37	170	455	473	273	251	Φ6.5
45~55	200	520	540	300	299	Φ10
75~110	240	559	576	353	355	Φ10

6.3 键盘的外型尺寸

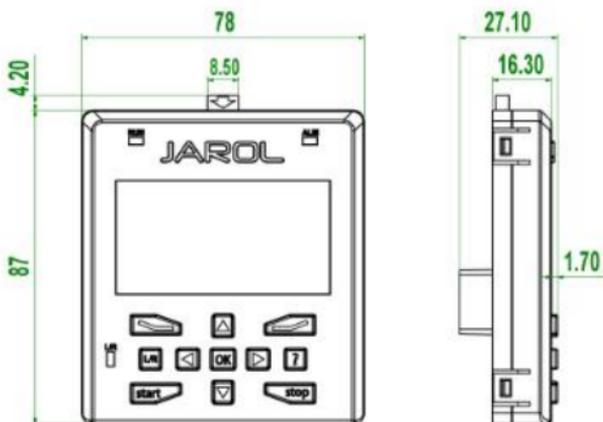


图 6-2 键盘的外形尺寸

6.4 制动单元与制动电阻的选型

表 6-3 JAC880 变频器制动组件选型表

驱动器型号	制动电阻推荐功率(W)	制动电阻推荐阻值(Ω)	制动单元	连接电阻线径 (mm ²)
三相 380V				
JAC880-5R5GB-4-8020	≥ 800	≥ 100	标准 内置	2.5
JAC880-7R5GB-4-8020	≥ 800	≥ 75		4
JAC880-11GB-4-8020	≥ 1000	≥ 75		4
JAC880-15GB-4-8030	≥ 1000	≥ 40		6
JAC880-18GB-4-8030	≥ 1500	≥ 40		6
JAC880-22GB-4-8030	≥ 1500	≥ 30		6
JAC880-30G-4-8040	≥ 1500	≥ 25	无	10
JAC880-37G-4-8040	≥ 3000	≥ 22		10
JAC880-45G-4-8050	≥ 4000	≥ 14		16
JAC880-55G-4-8050	≥ 5500	≥ 14		16
JAC880-75G-4-8060	≥ 8000	≥ 8		35
JAC880-90G-4-8060	≥ 12000	≥ 8		35
JAC880-110G-4-8060	≥ 16000	≥ 8		35

第 7 章 维护保养与故障诊断

7.1 变频器的日常保养与维护

7.1.1 日常保养

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

日常检查项目：

- 1) 电机运行中声音是否发生异常变化
- 2) 电机运行中是否产生了振动
- 3) 变频器安装环境是否发生变化
- 4) 变频器散热风扇是否正常工作
- 5) 变频器是否过热
- 6) 日常清洁：
- 7) 应始终保持变频器处于清洁状态。
- 8) 有效清除变频器上表面积尘，防止积尘进入变频器内部。特别是金属粉尘。
- 9) 有效清除变频器散热风扇的油污。

7.1.2 日常保养

请定期对运行中难以检查的地方检查。

定期检查项目：

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

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

7.1.3 变频器易损件更换

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

器件名称	寿命时间
风扇	2 ~3 年
电解电容	4 ~5 年

注：标准更换时间为在下列条件下使用时的时间，用户可以根据运行时间确定更换年限。

- 环境温度：年平均温度为 30° C 左右
- 负载率：80% 以下
- 运行率：20 小时以下/ 日

- 1) 冷却风扇

JAC880 系列变频器用户手册

可能损坏原因：轴承磨损、叶片老化。

判别标准：风扇叶片等是否有裂缝，开机时声音是否有异常振动声。

2) 滤波电解电容

可能损坏原因：输入电源品质差、环境温度较高，频繁的负载跳变、电解质老化。

判别标准：有无液体漏出、安全阀是否已凸出，静电电容的测定，绝缘电阻的测定。

7.1.4 变频器易损件更换

用户购买变频器后，暂时存贮和长期存贮必须注意以下几点：

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

7.2 变频器的保修说明

- 1) 免费保修仅指变频器本身。
- 2) 在正常使用情况下，发生故障或损坏，我公司负责 18 个月保修（从出厂之日起，以机身上条形码为准，有合同协议的按照协议执行），18 个月以上，将收取合理的维修费用；
- 3) 在 18 个月内，如发生以下情况，应收取一定的维修费用：
- 4) 用户不按使用手册中的规定，带来的机器损害；
- 5) 由于火灾、水灾、电压异常等造成的损害；
- 6) 将变频器用于非正常功能时造成的损害；
- 7) 有关服务费用按照厂家统一标准计算，如有契约，以契约优先的原则处理。

7.2 故障报警及对策

JAC880 变频器系统运行过程中发生故障，变频器立即会保护电机停止输出，同时变频器故障继电器接点动作。变频器面板会显示故障代码，故障代码对应的故障类型和常见解决方法详见下表。表格中列举仅作参考，请勿擅自修理、改造，若无法排除故障，请向我司或产品代理商寻求技术支持。

表 7-1 故障信息一览表

代码	故障名称	故障原因排查	故障处理对策
01	SC (输出短路)	输出相间短路、或输出对大地短路、或输出对母线短路。	检查电机是否短路、检查接线及线缆是否有短路。检查电机电缆中是否有功率因数补偿电容器或浪涌吸收装置。
02	OC (电机过流)	电机电流超过硬件允许的最高水平。	检查电机额定相关参数是否与铭牌一致、检查加减速时间是否过快。

JAC880 系列变频器用户手册

代码	故障名称	故障原因排查	故障处理对策
03	OV (母线过压)	母线电压超过硬件允许的最高水平。	检查过压失速是否使能。检查制动电阻 是否符合推荐范围。
04	OH (驱动器过热)	驱动器内部的散热器温度过高、或内部腔体温度过高、或模块芯片温度过高。	检查散热风扇、通风散热系统是否正常、散热器是否积尘堵塞、环境温度是否在允许范围内。
05	GF (对地漏电)	输出三相电流之和不为零，且大于允许的值。	检查接线是否有松动、检查电机线缆是否有漏电。或电机输出线过长且无加装输出电抗器等措施
06	ADC (电流检测故障)	电机电流传感器、或控制板的模拟数字转换器、或信号连接不良故障。	重新拆插拔控制单元，或寻求技术支持
07	NTC LOSS (温度传感器断线)	驱动器内部的温度传感器断线。	寻求技术支持
08	Over load (驱动器过载)	输出电流超过驱动器允许电流并达到一定的时间后触发过载故障。	检查电机负载以及电机参数是否合理。
09	ENC ZMARK (编码器 Z 脉冲异常)	编码器两次捕获到的 Z 脉冲之间的脉冲数与设定的编码器分辨率不一致。	检查编码器分辨率设置是否正确。检查编码器线缆是否受干扰。
10	EEPROM (存储器写故障)	存储器失效，未成功写入参数。	联系当地的代理商或厂商。
11	CPU OVERLOAD (CPU 超负荷)	CPU 负荷超过 100%，以致未能完成实时任务。或堆栈溢出。	联系当地的代理商或厂商。
12	PARAMETER ERROR (电机参数故障)	设定的电机参数相互间有冲突。	检查电机参数是否正确设定。
13	MOTOR OH (电机过热)	电机的温度超过设定的故障点。	检查电机是否过载、检查电机过热保护设置是否正确。
15	EXT FAULT (外部自定义故障)	外部用户自定义故障。	检查外部故障的信号。
16	SUPPLY LOSS	供电电源异常。或缺相，或三相	检查是否缺相。检查电解电容容值是

JAC880 系列变频器用户手册

代码	故障名称	故障原因排查	故障处理对策
	(供电异常)	输入不平衡, 或容量不足。 故障的信号	否正常。
17	OUTPUT LOSS (输出异常/缺相/无电机接入)	1 查看是否接入了合适的电机, 当驱动器处于直接转矩控制模式时必须接入电机才能运行。 2.输出电流异常。或输出缺相, 或 IGBT 及外围异常不能受控。	1.接入适合电机后才能选择直接转矩控制模式(部分机型为默认设置), 如需试运行或确认驱动器是否正常或其它考虑, 请将控制模式 63.07 切换成开环矢量或标量。 2.检查驱动器到电机间及电机本身是否有线路及连接点持续或间歇性断开的可能而形成缺相, 或电机是否震荡。最后才联系当地代理商或厂商。
18	ID RUN (电机自辨识故障)	电机自辨识故障。	检查电机是否已接入。检查电机铭牌参数设置是否正确。
22	PAR SET ERR (存储器参数集错误)	存储器内部的备份参数集错误。	参数集未曾备份。
23	UNDER VOLTAGE (电源欠压)	驱动器运行中, 电源发生欠压。	检查供电是否正常。检查软启动是否正常。
24	SPEED FEEDBACK (速度反馈故障)	速度反馈故障。	速度反馈断线或速度反馈反相成正反馈。
25	OVER SPEED (超速故障)	超速故障。	电机超速, 检查编码器设置是否正确, 反馈是否反相成正反馈。
27	RUNTIME LIMITED (运行时间限制)	运行时间受到限制。	联系当地代理商。
28	PID FBK LOSS (PID 反馈断线)	过程 PID 反馈发生断线。	检查 PID 断线检测的设置是否正确, 检查外部是否发生断线。
29	BR ERR (制动电阻异常)	制动电阻阻值小于驱动器允许的阻值。	检查制动电阻阻值是否合理。

JAC880 系列变频器用户手册

代码	故障名称	故障原因排查	故障处理对策
31	BRAKE SLIP (抱闸打滑)	抱闸检查期间, 电机发生滑动。	检查抱闸是否需更换, 检查抱闸检查设置是否正确。
32	BRAKE FLT (抱闸故障)	抱闸打开前, 启动力矩无法到达。	检查抱闸是否正常。
33	BRAKE SAFE CLOSE (抱闸安全关闭)	开环控制时, 电机长期工作在低速危险区, 抱闸强制关闭。	检查速度给定是否过低。
34	BRAKE OL (起重过载)	抱闸打开后, 实际符合超过驱动器允许最大转矩。	检查负载是否过高, 检查抱闸控制线路是否正常。
35	BRAKE ACK FLT (抱闸应答故障)	抱闸打开后, 无应答信号。	检查抱闸应答信号是否正常。
36	BRAKE SYNC FLT (起重控制失步)	起重控制, 电机估算转速与给定的偏差过大, 或磁通异常。	检查电机参数是否正确设定。
40	PM SYNC LOSS (同步电机启动失步)	同步电机开环启动过程中发生多次失步。	检查初始角度识别参数设置是否正确
41	MOTOR STALL (电机堵转)	电机堵转故障, 转子几乎无法转动, 而力矩已经达到最大力矩。	检查机械是否存在堵转, 或传动链方向与是否装有逆止器。

第八章：现场总线通信

8.1.Modbus 485 通信

8.1.1.参数地址计算，16 位地址=组号*256+索引号，例如参数 22.01 的通信地址为

256*22+01=5633，或 1601h。西门子 PLC 的内部地址要加上 40001 方可得到正确值。

8.1.2.通信格式配置

从机地址 51.01、波特率 51.02、帧格式 51.03

8.1.3.读数据

主机发送：

BYTE0	1	2	3	4	5	6	7
从机地址	03	地址高字节	地址低字节	0	字节数	CRC 低	CRC 高

从机回应：

BYTE0	1	2	3	4	5	6	7
从机地址	03	地址高字节	地址低字节	0	字节数	CRC 低	CRC 高

例：读#01 号驱动器实时直流电压值 01.02

主机发送：01 03 01 02 00 01 24 36 、 从机回应：01 03 02 0C 96 3D 2A

8.1.4.写数据

主机发送与回应相同，如下：

BYTE0	1	2	3	4	5	6	7
从机地址	06	地址高字节	地址低字节	0	字节数	CRC 低	CRC 高

例：写#01 号驱动器参数减速时间 22.01 为 1.00 秒

主机发送与回应都为：01 06 16 01 00 64 DD A9

8.1.5.启停控制

向寄存器地址 0001h 写控制字

50.15 到 50.26 对应读 PZD1 到 PZD12 的映射，默认 PZD1 对应状态字，PZD2 对应实际值 1，PZD3 对应实际值 2；

50.27 到 50.38 对应写 PZD1 到 PZD12 的映射，默认 PZD1 对应控制字，PZD2 对应总线给定 1，PZD3 对应总线给定 2；

8.3.2. 给定和实际值的标定关系

给定值的标定，参数 50.05 和 50.06 对应，给定标定类型。

- a. 速度给定模式，20000 对应 19.00 的速度标定值；
- b. 转矩给定模式，10000 对应 100.0%电机额定转矩；
- c. 透明给定模式，不做换算，直接使用；

实际值的标定，参数 50.07 和 50.08 对应，实际值标定类型

- a. 速度给定模式，19.00 的速度值对应 20000；
- b. 转矩给定模式，100.0%电机额定转矩对应 10000；
- c. 透明给定模式，不做换算，直接使用；

控制字的定义，遵从标准，典型的指令值如下。

- a. 启动：0x047F (1151)
- b. 停止：0x0477 (1143)
- c. 故障复位：0x04F7 (1271)

8.3.3 安装 GSD 文件后，可通过 TIA 软件在线扫描到驱动器。

保修协议

- 1) 本产品保修期为十八个月（以机身条形码信息为准），保修期内按照使用说明书正常使用情况下，产品发生故障或损坏，我公司负责免费维修。
- 2) 保修期内，因以下原因导致损坏，将收取一定的维修费用：
 - A、因使用上的错误及自行擅自修理、改造而导致的机器损坏；
 - B、由于火灾、水灾、电压异常、其它天灾及二次灾害等造成的机器损坏；
 - C、购买后由于人为摔落及运输导致的硬件损坏；
 - D、不按我司提供的用户手册操作导致的机器损坏；
 - E、因机器以外的障碍（如外部设备因素）而导致的故障及损坏；
- 3) 产品发生故障或损坏时，请您正确、详细的填写《产品保修卡》中的各项内容。
- 4) 维修费用的收取，一律按照我公司最新调整的《维修价目表》为准。
- 5) 本保修卡在一般情况下不予补发，诚请您务必保留此卡，并在保修时出示给维修人员。
- 6) 在服务过程中如有问题，请及时与我司代理商或我公司联系。
- 7) 本协议解释权归浙江佳乐科仪股份有限公司。

浙江佳乐科仪股份有限公司

客户服务中心

地址：浙江省嘉兴市

全国统一服务电话：400-680-9991

邮编：314300

网址：www.jarol.com.cn