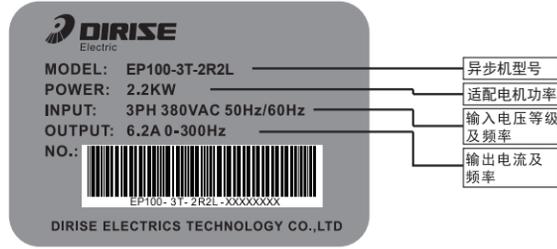




EP100 系列空压一体机变频器说明书

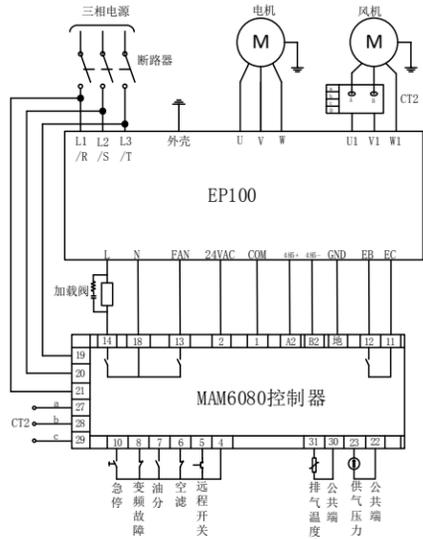
1 EP100 铭牌说明

在箱体的右侧板下方,贴有标示EP100变频器型号及额定值的铭牌,铭牌内容如下图所示。



2 主回路端子和控制回路端子接线示意图

EP100变频器主回路和控制回路的标准接线如下图所示。



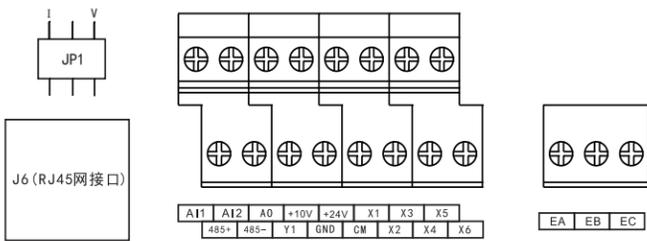
3 主回路端子的功能

EP100主回路端子如下图所示



4 控制回路端子的功能

EP100控制回路端子如下图所示



JP1 拨码开关上为电流 I; 拨码开关下为电压 V

5 功能参数表

- “○”：表示代码参数在驱动器运行状态时,可更改;
- “ ”：表示代码参数在驱动器运行状态时,不可更改;
- “x”：表示代码参数只能读,不能更改。

P00 组: 基本参数

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P00.00	控制方式	0: V/F 控制 1: 矢量控制		1	
P00.01	命令源选择	0: 本机键盘 1: 外部端子 2: 计算机通讯		0	
P00.02	主频率源选择	0: 主数字频率 1: 键盘电位器 2: AI1 3: AI2		1	
P00.03	辅助频率源选择	0: 辅数字频率 1: 键盘电位器 2: AI1 3: AI2 4: PLC 5: PID		0	
P00.04	输出频率源选择	0: 主频率源 1: 辅助频率源 2: 主 + 辅 3: 主 - 辅 4: MAX (主, 辅) 5: MIN (主, 辅)		0	
P00.05	叠加时辅助频率源范围	0: 相对于最大频率 1: 相对于主频率		0	
P00.06	叠加时辅助频率源比例	0.00 ~ 200.00	%	100.00	
P00.07	输出频率源控制	0: 输出频率源 1: AI1* 输出频率源 2: AI2* 输出频率源		0	
P00.08	主数字频率	0.00 ~ 最大频率	Hz	0.00	
P00.09	辅数字频率	0.00 ~ 最大频率	Hz	0.00	
P00.10	运转方向设定	0: 正转 1: 反转		0	
P00.11	加速时间 1	0.00 ~ 600.00	S	10.00	
P00.12	减速时间 1	0.00 ~ 600.00	S	10.00	
P00.13	载波频率	2.000 ~ 15.000	KHz	4.000	
P00.14	最大频率	20.00 ~ 300.00	Hz	50.00	
P00.15	上限频率	下限频率 ~ 最大频率	Hz	50.00	
P00.16	下限频率	0.00 ~ 上限频率	Hz	0.00	
P00.17	下限频率控制	0: 按下下限频率运行 1: 下限频率运行时间到达后按 0 速运行		0	
P00.18	下限频率运行时间	0.00 ~ 600.00	S	60.00	
P00.19	反转控制	0: 允许正 / 反转 1: 禁止反转		0	
P00.20	正 / 反转死区时间	0.00 ~ 600.00	S	0.00	
P00.21	负载速度系数	0.01 ~ 300.00		30.00	
P00.22	出厂值恢复	0: 无效 1: 恢复出厂值		0	

P01 组: 启停控制

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P01.00	加 / 减速模式	0: 线性模式 1: S 曲线模式		0	
P01.01	S 曲线时间	0.00 ~ 600.00	S	0.00	
P01.02	启动直流制动电流	0.00 ~ 150.00	%	0.00	
P01.03	启动直流制动时间	0.00 ~ 30.00	S	0.00	
P01.04	停车方式	0: 减速停车 1: 自由停车		0	
P01.05	停车直流制动频率	0.10 ~ 60.00	Hz	2.00	
P01.06	停车直流制动电流	0.00 ~ 150.00	%	0.00	
P01.07	直流制动等待时间	0.00 ~ 30.00	S	0.00	
P01.08	停车直流制动时间	0.00 ~ 30.00	S	0.00	

P02 组: 电机 1 参数

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P02.00	电机额定功率	0.10 ~ 600.00	KW	XX.XX	

P02.01	电机额定电压	0 ~ 660	V	XXX	
P02.02	电机额定电流	0.1 ~ 1500.0	A	XX.X	
P02.03	电机额定频率	20.00 ~ 300.00	Hz	XX.XX	
P02.04	电机额定转速	1 ~ 30000	rpm	XXXX	
P02.05	电机连接方法	0: Y 1: 1:		X	
P02.06	功率因数	0.70 ~ 0.95		X.XX	
P02.07	电机效率	70.00 ~ 97.00	%	XX.XX	
P02.08	空载电流	0.1 ~ 1000.0	A	XX.X	
P02.09	定子电阻 R1	0.01 ~ 300.00		XX.X	
P02.10	定子电阻 R2	0.01 ~ 300.00		XX.X	
P02.11	互感抗	0.1 ~ 3000.0	mH	XXX.X	
P02.12	漏感系数	0.001 ~ 1.000		X.XXX	
P02.13	参数自辨识	0: 不辨识 1: 电机静止自辨识 2: 电机旋转自辨识		0	

P03 组: V/F 参数

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P03.00	V/F 曲线设定	0: 直线 V/F 曲线 1: 多点 V/F 曲线 2: 风机曲线 1 3: 风机曲线 2 4: 风机曲线 3 5: 风机曲线 4		1	
P03.01	基准频率	20.00 ~ 300.00	Hz	50.00	
P03.02	V/F 电压值 V0	0.00 ~ 100.00	%	1.00	
P03.03	V/F 电压值 V1	0.00 ~ 100.00	%	4.00	
P03.04	V/F 电压值 V2	0.00 ~ 100.00	%	10.00	
P03.05	V/F 电压值 V3	0.00 ~ 100.00	%	16.00	
P03.06	V/F 频率值 F0	0.00 ~ 频率值 F1	%	1.00	
P03.07	V/F 频率值 F1	频率值 F0 ~ 频率值 F2	%	4.00	
P03.08	V/F 频率值 F2	频率值 F1 ~ 频率值 F3	%	10.00	
P03.09	V/F 频率值 F3	频率值 F2 ~ 100.00	%	16.00	

P04 组: 输入端子控制

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性												
P04.00	DI 端子滤波	0 ~ 100		10													
P04.01	DI 输入逻辑	<table border="1"> <tr> <td>Bit5</td><td>Bit4</td><td>Bit3</td><td>Bit2</td><td>Bit1</td><td>Bit0</td> </tr> <tr> <td>X6</td><td>X5</td><td>X4</td><td>X3</td><td>X2</td><td>X1</td> </tr> </table> 0: 闭合有效 1: 断开有效	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	X6	X5	X4	X3	X2	X1		000000	
Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0												
X6	X5	X4	X3	X2	X1												
P04.02	X1 有效延迟时间	0.000 ~ 30.000	S	0.000													
P04.03	X2 有效延迟时间	0.000 ~ 30.000	S	0.000													
P04.04	多功能输入 X1	0: 无功能 1: 运行 RUN 2: 正反转 F/R 3: 三线运行停车控制 4: 正转点动 FJOG 5: 反转点动 RJOG 6: 端子 UP 7: 端子 DOWN 8: UP/DOWN 清零 9: 自由停车 FRS 10: 故障复位 RST 11: 外部故障 EXT 12: 加减速禁止 13: 多段频率端子 1 14: 多段频率端子 2 15: 多段频率端子 3 16: 加减速时间切换 17: 运行命令切换至端子 18: 切换为辅助速度 19: 停车直流制动 20: 程序运行复位		1													
P04.05	多功能输入 X2			2													
P04.06	多功能输入 X3			13													
P04.07	多功能输入 X4			14													
P04.08	多功能输入 X5			15													
P04.09	多功能输入 X6			10													

P04.10	端子命令方式	0: 两线控制 1 1: 两线控制 2 2: 三线控制 1 3: 三线控制 2		0	
P04.11	键盘电位器滤波时间	0.00 ~ 10.00	S	0.10	
P04.12	AI1 滤波时间	0.00 ~ 10.00	S	0.10	
P04.13	AI2 滤波时间	0.00 ~ 10.00	S	0.10	
P04.14	键盘电位器最小输入	0.0 ~ 100.0	%	1.0	
P04.15	键盘电位器最大输入	0.0 ~ 100.0	%	98.0	
P04.16	AI1 输出偏置 0	-100.0 ~ 100.0	%	0.0	
P04.17	AI1 输出偏置 1	-100.0 ~ 100.0	%	25.0	
P04.18	AI1 输出偏置 2	-100.0 ~ 100.0	%	75.0	
P04.19	AI1 输出偏置 3	-100.0 ~ 100.0	%	100.0	
P04.20	AI1 输入偏置 0	0.0 ~ AI1 输入偏置 1	%	0.0	
P04.21	AI1 输入偏置 1	AI1 输入偏置 0 ~ AI1 输入偏置 2	%	25.0	
P04.22	AI1 输入偏置 2	AI1 输入偏置 1 ~ AI1 输入偏置 3	%	75.0	
P04.23	AI1 输入偏置 3	AI1 输入偏置 2 ~ 100.0	%	100.0	
P04.24	AI2 输出偏置 0	-100.0 ~ 100.0	%	0.0	
P04.25	AI2 输出偏置 1	-100.0 ~ 100.0	%	25.0	
P04.26	AI2 输出偏置 2	-100.0 ~ 100.0	%	75.0	
P04.27	AI2 输出偏置 3	-100.0 ~ 100.0	%	100.0	
P04.28	AI2 输入偏置 0	0.0 ~ AI2 输入偏置 1	%	0.0	
P04.29	AI2 输入偏置 1	AI2 输入偏置 0 ~ AI2 输入偏置 2	%	25.0	
P04.30	AI2 输入偏置 2	AI2 输入偏置 1 ~ AI2 输入偏置 3	%	75.0	
P04.31	AI2 输入偏置 3	AI2 输入偏置 2 ~ 100.0	%	100.0	
P04.32	AI1 比例增益	0.00 ~ 300.00	S	100.00	
P04.33	AI1 比例增益	0.00 ~ 300.00	S	100.00	

P05 组: 输出端子功能

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P05.00	多功能输出 Y1	0: 变频器运行 1: 反转运行 2: 频率到达 (FAR) 3: 频率水平检测 (FDT) 4: 变频器故障 5: 上限频率到达 6: 下限频率到达 7: 运行准备就绪 8: 保留 9: 过载预警		0	
P05.01	继电器输出 R1			4	
P05.02	模拟输出 AO	0: 运行频率 1: 设定频率 2: 输出电流 3: 输出电压 4: 母线电压 5: AI1 6: AI2 7: +10V 8: 保留		0	
P05.03	AO 输出下限	0.00 ~ 100.00	%	0.00	
P05.04	AO 输出上限	0.00 ~ 100.00	%	100.00	
P05.05	AO 输出增益	0.00 ~ 300.00	%	100.00	
P05.06	FDT 上界	0.00 ~ 最大频率	Hz	30.00	

P05.07	FDT 下界	0.00 ~ 最大频率	Hz	30.00	
P05.08	FAR 频率到达	0.00 ~ 20.00	Hz	5.00	

P06 组：辅助功能

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P06.00	点动数字频率	0.00 ~ 最大频率	Hz	5.00	
P06.01	点动加速时间	0.00 ~ 600.00	S	10.00	
P06.02	点动减速时间	0.00 ~ 600.00	S	10.00	
P06.03	加速时间 2	0.00 ~ 600.00	S	10.00	
P06.04	减速时间 2	0.00 ~ 600.00	S	10.00	
P06.05	多段速度 1	0.00 ~ 最大频率	Hz	0.00	
P06.06	多段速度 2	0.00 ~ 最大频率	Hz	5.00	
P06.07	多段速度 3	0.00 ~ 最大频率	Hz	10.00	
P06.08	多段速度 4	0.00 ~ 最大频率	Hz	15.00	
P06.09	多段速度 5	0.00 ~ 最大频率	Hz	20.00	
P06.10	多段速度 6	0.00 ~ 最大频率	Hz	25.00	
P06.11	多段速度 7	0.00 ~ 最大频率	Hz	30.00	
P06.12	UP/DOWN 速率	0.00 ~ 100.00 0.00 (自动速率)		1.00	
P06.13	掉电储存	0：不存储掉电前的频率 1：存储掉电前的频率		0	

P07 组：通讯功能

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P07.00	本机地址	0：为广播地址 1 ~ 247		1	
P07.01	通讯波特率	0：4800 1：9600 2：19200 3：38400	bps	1	
P07.02	通讯格式	0：无校验 1+8+1 1：偶校验 1+8+1+1 2：奇校验 1+8+1+1		0	
P07.03	通讯超时时间	0.0 ~ 60.0 0.0 通讯超时功能无效	S	0.0	
P07.04	主从机通讯方式	0：本机为从机 1：本机为主机		0	
P07.05	主机写从机地址	0：主数字频率 1：辅数字频率		0	
P07.06	本机接收比例系数	0.00 ~ 300.00	%	100.00	
P07.07	主机通讯发送数据	0：输出频率 1：设定频率 2：主数字频率 3：键盘电位器 4：AI1 5：AI2		0	

P08 组：PID 控制功能

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P08.00	PID 给定源	0：数字给定 1：AI1 2：AI2		0	
P08.01	PID 数字给定	0.0 ~ 100.0	%	50.0	
P08.02	PID 反馈源	0：AI1 1：AI2		0	
P08.03	PID 最大量程	0 ~ 60000		1000	
P08.04	PID 作用方向	0：正作用 1：负作用		0	
P08.05	PID 输出增益	0.00 ~ 100.00	%	100.00	
P08.06	比例增益 Kp	0.00 ~ 100.00		0.40	
P08.07	积分时间 Ti	0.000 ~ 30.000, 0.000 : 无积分	S	2.000	
P08.08	微分时间 Td	0.000 ~ 30.000, 0.000 : 无微分	mS	0.000	
P08.09	积分作用范围	0.00 ~ 100.00	%	100.00	
P08.10	PID 偏差极限	0.00 ~ 100.00	%	0.00	
P08.11	PID 输出上限	-100.0 ~ 100.0	%	100.0	

P08.12	PID 输出下限	-100.0 ~ 100.0	%	0.0	
P08.13	PID 反馈断线检测值	0.00 ~ 100.00	%	0.00	
P08.14	PID 反馈断线检测时间	0.0 ~ 30.0	S	1.0	
P08.15	启动阈值	0.00 ~ 睡眠阈值	%	0.00	
P08.16	启动延迟时间	0.0 ~ 30.0	S	0.0	
P08.17	睡眠阈值	启动阈值 ~ 100.00	%	100.00	
P08.18	睡眠延迟时间	0.0 ~ 30.0	S	0.0	

P09 组：简易 PLC 功能

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性														
P09.00	PLC 运行方式	0：单次运行完后停机 1：有限次循环完成后停机 2：单次运行完成后按第 7 段运行 3：循环运行		0															
P09.01	PLC 运行控制	0：从中断时段开始运行 1：从首段开始运行		0															
P09.02	PLC 运行方向	<table border="1"> <tr> <td>Bit6</td><td>Bit5</td><td>Bit4</td><td>Bit3</td><td>Bit2</td><td>Bit1</td><td>Bit0</td> </tr> <tr> <td>T7</td><td>T6</td><td>T5</td><td>T4</td><td>T3</td><td>T2</td><td>T1</td> </tr> </table> 0：正转 1：反转	Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	T7	T6	T5	T4	T3	T2	T1		0000000	
Bit6	Bit5	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0													
T7	T6	T5	T4	T3	T2	T1													
P09.03	第 1 段运行时间 T1	0 ~ 60000	S	30															
P09.04	第 2 段运行时间 T2	0 ~ 60000	S	30															
P09.05	第 3 段运行时间 T3	0 ~ 60000	S	30															
P09.06	第 4 段运行时间 T4	0 ~ 60000	S	30															
P09.07	第 5 段运行时间 T5	0 ~ 60000	S	30															
P09.08	第 6 段运行时间 T6	0 ~ 60000	S	30															
P09.09	第 7 段运行时间 T7	0 ~ 60000	S	30															
P09.10	有限循环次数	1 ~ 30000		1															

P10 组：故障与保护

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性																		
P10.00	电机过载保护	0：无效 1：有效		0																			
P10.01	电机过载保护时间	30 ~ 300.00	S	60																			
P10.02	过流失速保护	0：无效 1：模式 1 2：模式 2		2																			
P10.03	限流水平	50.0 ~ 180.0	%	150.0																			
P10.04	过压失速保护	0：无效 1：模式 1 2：模式 2		2																			
P10.05	失速过压点	380V：640 ~ 800 220V：370 ~ 400	V	<table border="1"> <tr> <td>720</td> </tr> <tr> <td>390</td> </tr> </table>	720	390																	
720																							
390																							
P10.06	故障重试控制	0：故障重试无效 1 ~ 3：故障重试 1、2、3 次 4：无限次故障重试		0																			
P10.07	故障重试期间故障输出选择	0：不动作 1：动作		0																			
P10.08	故障重试间隔	0.01 ~ 30.00	S	0.50																			
P10.09	无故障间隔	0.01 ~ 30.00	S	10.00																			
P10.10	故障重试选择	<table border="1"> <tr> <td>Bit4</td><td>Bit3</td><td>Bit2</td><td>Bit1</td><td>Bit0</td> </tr> <tr> <td>ER07</td><td>ER05</td><td>ER04</td><td>ER03</td><td>ER02</td> </tr> </table> 0：故障重试有效 1：故障重试无效	Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	ER07	ER05	ER04	ER03	ER02		11111									
Bit4	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0																			
ER07	ER05	ER04	ER03	ER02																			
P10.11	故障屏蔽	<table border="1"> <tr> <td>Bit7</td><td>Bit6</td><td>Bit5</td><td>Bit4</td> </tr> <tr> <td>*</td><td>ERR15</td><td>ERR12</td><td>ERR07</td> </tr> <tr> <td>Bit3</td><td>Bit2</td><td>Bit1</td><td>Bit0</td> </tr> <tr> <td>ERR10</td><td>ERR06</td><td>ERR05</td><td>ERR04</td> </tr> </table> 0：保护有效 1：保护无效	Bit7	Bit6	Bit5	Bit4	*	ERR15	ERR12	ERR07	Bit3	Bit2	Bit1	Bit0	ERR10	ERR06	ERR05	ERR04		<table border="1"> <tr> <td>0000</td> </tr> <tr> <td>0000</td> </tr> </table>	0000	0000	
Bit7	Bit6	Bit5	Bit4																				
*	ERR15	ERR12	ERR07																				
Bit3	Bit2	Bit1	Bit0																				
ERR10	ERR06	ERR05	ERR04																				
0000																							
0000																							
P10.12	过载预警报警选择	0：Y 端子输出，继续运行 1：故障报警停车 (ERR07)		0																			
P10.13	过载预警报警检出水平	20.00 ~ 200.00	%	130.00																			
P10.14	过载预警报警检出时间	0.0 ~ 60.0	S	5.0																			

P11 组：控制参数

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
-----	-------	------	----	-----	----

P11.00	风机控制	0：上电运行 1：启动运行		1			
P11.01	载波方式	0：固定载波 1：随机载波		0			
P11.02	载波上限	2.000 ~ 15.000	KHz	6.000			
P11.03	载波下限	2.000 ~ 15.000	KHz	2.000			
P11.04	自动稳压 AVR	0：无效 1：有效 2：超过额定电压无效		0			
P11.05	能耗制动控制	0：上电时有效 1：运行时有效 2：减速时有效		0			
P11.06	制动使用率	5.00 ~ 100.00	%	100.00			
P11.07	能耗制动电压	380V：640 ~ 800 220V：350 ~ 400	V	<table border="1"> <tr> <td>690</td> </tr> <tr> <td>380</td> </tr> </table>	690	380	
690							
380							
P11.08	输出电压	5.00 ~ 100.00	%	100.00			
P11.09	过调制功能	0：无效 1：有效		0			
P11.10	振荡抑制增益	0 ~ 100		0			
P11.11	转差补偿系数	0.00 ~ 200.00	%	0.00			
P11.12	电压补偿系数	0.00 ~ 200.00	%	80.00			
P11.13	励磁控制	0 ~ 2		1			
P11.14	恒速限流下降时间	0.00 ~ 30.00	S	5.00			
P11.15	过流失速比例增益	0.01 ~ 10.00		0.30			
P11.16	过流失速积分时间	0.00 ~ 30.00	S	10.00			
P11.17	过压失速比例增益	0.01 ~ 10.00		0.30			
P11.18	过压失速积分时间	0.00 ~ 30.00	S	10.00			

P12 组：键盘与显示

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P12.00	用户密码	0 ~ 65535		XXXXX	
P12.01	参数设定控制	0：允许参数设定 1：参数锁定 0 2：参数锁定 1		0	
P12.02	参数修改方式	0：键盘、通讯同时有效 1：键盘有效 2：通讯有效		0	
P12.03	多功能键定义	0：无效 1：点动运行 2：正 / 反转切换		1	
P12.04	停车监视代码选择	0 ~ 17：P13.00 ~ P13.17		0	
P12.05	监视代码选择	0 ~ 17：P13.00 ~ P13.17		1	
P12.06	驱动器运行时间	0 ~ 65535	hour	XXXXX	×
P12.07	驱动器运行时间	0 ~ 59	Min	XX	×
P12.08	运行时间控制	0：无效 1：有效		0	
P12.09	设定运行时间	0 ~ 65535	hour	XXXXX	
P12.10	运行时间控制密码	0 ~ 65535		XXXXX	
P12.11	驱动器额定功率		kW	XXXX	×
P12.12	驱动器额定电压		V	XXX	×
P12.13	驱动器额定电流		A	XXXXX	×
P12.14	软件版本			X.XX	×
P12.15	厂家密码	0 ~ 65535		XXXXX	

P13 组：监视参数

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P13.00	输入频率	0.00 ~ 最大频率	Hz		×
P13.01	输出频率 (补偿前)	0.00 ~ 上限频率	Hz		×
P13.02	输出频率 (补偿后)	0.00 ~ 上限频率	Hz		×
P13.03	输出电压	0.0 ~ 690.0	V		×
P13.04	输出电流	0.00 ~ 300.00	A		×
P13.05	负载速度	0 ~ 30000	Rpm		×
P13.06	输出功率	0.00 ~ 50.00	kW		×

P13.07	母线电压	0 ~ 1200	V		×
P13.08	散热器温度	0 ~ 200			
P13.09	PID 给定	0 ~ 最大量程			×
P13.10	PID 反馈	0 ~ 最大量程			×
P13.11	程序运行段数	1 ~ 7			×
P13.12	程序运行时间	0 ~ 60000	S		×
P13.13	DI 端子状态	** X6 X5 X4 X3 X2 X1			×
P13.14	DO 端子状态	*****R1 Y1			×
P13.15	键盘电位器	0.00 ~ 100.00	%		×
P13.16	AI1	0.00 ~ 100.00	%		×
P13.17	AI2	0.00 ~ 100.00	%		×

P14 组：故障参数

功能码	功能码名称	设定范围	单位	出厂值	属性
P14.00	最近第一次故障记录	ERR00：无故障 ERR01：逆变单元故障 ERR02：过流故障 ERR03：过压故障 ERR04：欠压故障 ERR05：输入缺相故障 ERR06：输出缺相故障		00	×
P14.01	最近第二次故障记录	ERR07：驱动器过载 ERR08：电动机过载 ERR09：过热故障 ERR10：PTC 断线故障 ERR11：软启动故障 ERR12：外部故障 ERR13：通讯超时故障		00	×
P14.02	最近第三次故障记录	ERR14：PID 反馈断线故障 ERR15：存储器故障 ERR16：电机调谐取消 ERR17：定子电阻异常故障 ERR18：空载电流故障 ERR19：定时锁机		00	×
P14.03	最近第一次故障时输出频率	0.00 ~ 300.00	Hz	0.00	×
P14.04	最近第一次故障时输出电流	0.00 ~ 300.00	A	0.0	×
P14.05	最近第一次故障时母线电压	0 ~ 1200	V	0	×



深圳市德瑞斯电气技术有限公司
SHENZHEN DIRISE ELECTRIC TECHNOLOGY CO.,LTD

地址：深圳市宝安区 70 区留仙二路鸿威工业园 A 栋 4 楼

邮编：518000

公司网址：http://www.dirise.cn/

全国售后服务热线：400-8010-750

资料版本 V1.1

修订日期 2018 年 9 月

版权所有，保留一切权利。内容如有改动，恕不另行通知。