

Nidec

All for dreams



文脈生CT一级代理商及全国联保维修中心，联系电话：021-51093390

初级指南

Commander SK

三相交流感应电机驱动器
(0.25kW-7.5kW, 0.33hp-10hp)

含 A、B、C、D 四种型号

部件号：0472-0022-12
版本：12

CONTROL TECHNIQUES™



出厂说明

为了符合 EU 机械指令 2006/42/EC，本手册的英文版本为出厂说明。其他语言版本为出厂说明的翻译版本。

文档

可从下列位置下载手册：<http://www.drive-setup.com/ctdownloads>

本手册所含信息在出版时视为正确，且不构成任何合约的任何部分。制造商保留随时更改产品规范、性能及手册内容的权利，恕不另行通知。

保修和责任

在任何情况下，对于因误用、滥用、安装不当或温度、灰尘或腐蚀等异常条件造成的损坏和故障，或因未按发布的额定值操作而引起的故障，制造商概不承担任何责任。制造商概不对任何间接或附带损害承担任何责任。如需了解详细的保修条款，请联系驱动器供应商。

环境政策

Control Techniques Ltd 实施了环境管理系统 (EMS)，该系统符合国际标准 ISO 14001。

有关我们环境政策的更多信息，可访问：<http://www.drive-setup.com/environment>

有害物质限制 (RoHS)

本手册所含产品符合有关有害物质使用限制的欧洲和国际法规，包括欧盟指令 2011/65/EU 以及中国的《电器电子产品有害物质限制使用管理办法》。

处理和回收 (WEEE)



当电子产品使用年限已尽时，不得随生活垃圾一起处理，而应由专业电子设备回收人员进行回收。Control Techniques 产品设计确保了可轻易将产品分解为大的部件，以便于回收。产品所使用的大部分材料都适合回收。

本产品包装质量极佳，可多次使用。体积大的产品装在木箱里。体积小的产品则装在坚固的纸箱里，而这些纸箱本身也包含了可循环使用的纤维材料。纸箱可重复利用和回收。用于包装产品的保护薄膜和胶塑袋以聚乙烯为材料，可进行回收。在准备进行回收或处理产品或包装时，请遵守当地法律及操作惯例。

REACH 法规

欧盟有关化学品注册、评估、授权和限制 (REACH) 的 1907/2006 法规要求，当供应商向客户提供的产品中所含的任何被欧洲化学品管理局 (ECHA) 认定为高度关注物质 (SVHC) 故而需强制授权的物质超过规定比例时，供应商应知会客户。

有关我们符合 REACH 的更多信息，可访问：<http://www.drive-setup.com/reach>

公司注册地址

Nidec Control Techniques Ltd

The Gro
Newtown
Powys
SY16 3BE

英国

在英格兰和威尔士注册。公司注册号 01236886。

版权

因产品的不断完善及更新换代，本出版物的内容在出版时视为正确。厂家保留对产品规格、性能及其它内容进行修改的权利，恕不另行通知。

保留所有权利。若无出版商书面许可，不得以任何形式或任何手段（电子或机械方面，包括影印、录制或通过信息库存储或检索系统）复制或传播本指南任何章节内容。

版权所有 © 2017 年 11 月 Nidec Control Techniques Ltd

目录

1	安全信息	6
1.1	警告、注意事项和提示	6
1.2	重要安全信息, 隐患, 设计人员和安装人员的能力	6
1.3	责任	6
1.4	法规符合性	6
1.5	电气隐患	7
1.6	存储电荷	7
1.7	机械隐患	7
1.8	接触设备	7
1.9	环境限制	7
1.10	有害环境	7
1.11	电机	7
1.12	机械制动控制	8
1.13	调整参数	8
1.14	电磁兼容性 (EMC)	8
2	额定值	9
3	机械安装	11
3.1	防火保护	11
4	电气安装	15
4.1	电源端子连线	15
4.2	接地漏电流	16
4.3	内部 EMC 滤波器	18
4.4	控制端子 I/O 定义	19
5	键盘和显示屏	22
5.1	编辑键	22
5.2	控制键	22
5.3	选择和变更参数	23
5.4	保存参数	24
5.5	参数访问	24
5.6	密码	25
5.7	将驱动器设置会缺省值	25
6	参数	26
6.1	参数说明—第 1 级	26
6.2	参数说明—第 2 级	33
6.3	参数说明—第 3 级	42
6.4	监视参数	42
7	快速启动调试	43
7.1	端子控制	43
7.2	键盘控制	45
8	诊断	47
9	选件	50
9.1	文件	51

10	UL 列表信息	52
10.1	UL 信息 (Commander SK A, B, C 和 D 型)	52

1 安全信息

1.1 警告、注意事项和提示



标示为**警告**的信息对于避免安全事故至关重要。



标示为**警告**的信息对于避免安全事故至关重要。

注意

标示为**注意**的信息有助于确保对产品正确的操作。

1.2 重要安全信息，隐患，设计人员和安装人员的能力

本指南适用于直接（驱动装置）或间接（控制器、选件模块以及其他辅助设备和附件）地控制电动机的产品。在所有情况下，都存在与强大的电气驱动装置相关的隐患，必须遵循与驱动装置和相关设备有关的所有安全信息。

在本指南中的相关部分，提供了具体的警告。

驱动装置和控制器是适合专业人员负责集成到完整系统中的组件。

如果安装不当，它们可能会产生安全隐患。驱动装置使用高电压和电流，携带有很高的存储电能，它所控制的设备可对人员造成伤害。必须密切注意电气安装和系统设计，以避免正常运行和设备发生故障时产生隐患。系统设计、安装、调试/启动和维护必须由受过所需培训并具备必要能力的人员执行。他们必须认真地阅读这些安全信息以及本指南。

1.3 责任

安装人员负责确保按照本指南中提供的所有说明正确地安装设备。

他们必须适当地考虑整个系统的安全性，以避免在正常运行以及发生故障或可合理预测的滥用时造成伤害的风险。

对于不当、疏忽或错误地安装设备造成的任何后果，制造商不承担任何责任。

1.4 法规符合性

安装人员负责达到所有相关法规的要求，例如全国接线法规、事故预防法规和电磁兼容性（EMC）法规。必须特别注意导体的横截面积、保险丝或其他保护装置的选择以及保护性接地（地线）连接。

本指南包含关于如何实现特定 EMC 标准合规性的说明。

所有在欧盟范围内供应的机器，只要使用本产品，就必须符合下列指令：

2006/42/EC：机器安全。

2014/30/EU：电磁兼容性。

1.5 电气隐患

驱动装置中使用的电压可造成严重电击和 / 或灼伤，并可能致命。在操作或靠近驱动装置时，全程都必须极其小心。下面的任何位置都可能存在有害电压：

- 交流和直流电源电缆和连接
- 输出电缆和连接
- 驱动装置的许多内部元件以及外部可选装置

除非另有说明，控制端子均为单绝缘，禁止触摸。

在接触任何电气连接之前，必须通过获得批准的电气隔离装置断开电源。

驱动装置的停止和安全扭力关断功能无法隔离来自驱动装置输出或任何外部可选装置的危险电压。

驱动装置必须按照本指南中提供的说明进行安装。未遵循这些说明，可能会产生火灾隐患。

1.6 存储电荷

驱动装置中包含的电容器在交流电源断开之后可充电到潜在致命电压。如果驱动装置已通电，必须将交流电源隔离至少十分钟，然后才能继续工作。

1.7 机械隐患

对于可能产生隐患的驱动装置或控制器功能，必须认真地考虑其预期行为或故障导致的错误操作。在驱动装置或其控制系统的故障可导致或无法避免损坏、损失或伤害的任何应用中，必须开展风险分析，并在必要时采取降低风险的措施 - 例如，防止速度控制失灵的超速保护装置，或防止电机丧失制动力的自动防故障机械制动器。

除了安全扭力关断功能之外，禁止利用驱动装置的任何功能来确保人员安全，即禁止将它们用于安全相关功能。

安全扭力关断功能可用于安全相关应用。系统设计人员负责确保整个系统安全，且按照相关安全标准正确地设计。

安全相关控制系统的设计必须仅由受过必要培训并有相关经验的人员完成。安全扭力关断功能只有在正确集成到整个安全系统之后才能确保机器的安全。系统必须通过风险评估确认不安全事件的残余风险处在该应用的可接受水平。

1.8 接触设备

对设备的接触必须仅限于授权人员。必须遵守使用地点适用的安全法规。

1.9 环境限制

必须遵守本指南中关于设备的运输、存储、安装和使用的说明，包括规定的环境限制。这包括温度、湿度、污染、冲击和振动。驱动装置不得受到过大的物理外力。

1.10 有害环境

禁止将设备安装在有害环境中（例如，潜在爆炸性环境）。

1.11 电机

必须确保电机在变速条件下的安全。

为了避免人身伤害的风险，切勿超过电机的指定最大转速。

低转速可能会导致冷却风扇的效率降低而使电机过热，产生火灾隐患。电机应安装有保护热敏电阻。如有必要，应使用电动强制通风机。

在驱动装置中设置的电机参数值会影响电机的保护功能。驱动装置中的默认值相互之间不得有依赖性。在“电机额定电流”参数中输入正确的值至关重要。

1.12 机械制动控制

提供的任何制动控制功能都是为了让外部制动器与驱动装置更好地协调运行。硬件和软件都按照高质量标准和强度设计，不适合用作安全功能，即缺陷或故障将会产生受伤风险。在制动器释放机制运行不当可能会导致伤害的任何应用中，还必须集成完整性经过实践验证的独立保护装置。

1.13 调整参数

一些参数会严重地影响驱动装置的运行。如未慎重考虑它们对受控系统的影响，禁止进行修改。必须采取措施防止错误或篡改导致意外变化。

1.14 电磁兼容性 (EMC)

相关电源安装指南中提供了各种 EMC 环境的安装说明。如果安装设计不佳或其他设备不符合适当的 EMC 标准，产品可能会导致或受到与其他设备的电磁交互造成的干扰。安装人员负责确保产品集成到的设备或系统符合使用地点的相关 EMC 法规。

2 额定值

图 2-1 型号代码定义

SK A 1 2 XXXXX

变频器额定功率 (千瓦): 00025 = 0.25kW
 变频器额定电压: 1 = 110V, 2 = 230V, 4 = 400V
 输入电源相数: 1 = 单相, 3 = 三相, D = 单相和三相
 外形尺寸
 型号: Commander SK

表 2-1 Commander SK, 单相, 交流 100 ~ 120 Vac±10 %, 48 ~ 62 HZ

型号	电机额定功率		最大进线熔丝额定值 A	标准全负荷输入电流 A	100 % RMS 输出电流 A		60 S 150 % 过载电流 A		最小制动电阻值 Ω
	kW	hp			重负荷				
SKA1100025	0.25	0.33	10	7.5	1.7	2.55	N/A*		
SKA1100037	0.37	0.5	15	11	2.2	3.3	28		
SKB1100075	0.75	1.0	25	19.6	4.0	6.0			
SKB1100110	1.1	1.5	32	24.0	5.2	7.8			

*110 V 外形尺寸为 A 的 Commander SK 变频器无动态制动功能。

表 2-2 Commander SK, 单相, 交流 200 ~ 240 Vac±10 %, 48 ~ 62 HZ

型号	电机额定功率		最大进线熔丝额定值 A	标准全负荷输入电流 A	100 % RMS 输出电流 A		60 S 150 % 过载电流 A		最小制动电阻值 Ω
	kW	hp			重负荷				
SKA1200025	0.25	0.33	6	4.3	1.7	2.55	68		
SKA1200037	0.37	0.5	10	5.8	2.2	3.3			
SKA1200055	0.55	0.75	10	8.1	3.0	4.5			
SKA1200075	0.75	1.0	16	10.5	4.0	6.0			

表 2-3 Commander SK, 单相和 3 相, 交流 200 ~ 240 Vac±10 %, 48 ~ 62 HZ

型号	电机额定功率		最大进线熔丝额定值 A		标准全负荷输入电流 A		最大连续输入电流 A		100 % RMS 输出电流 A	60 S 150 % 过载电流 A	最小制动电阻值 Ω
	kW	hp	1ph	3ph	1ph	3ph	1ph	3ph			
SKBD200110	1.1	1.5	16	10	14.2	6.7		9.2	5.2	7.8	28
SKBD200150	1.5	2.0	20	16	17.4	8.7		12.6	7.0	10.5	28
SKCD200220	2.2	3.0	25	20	23.2	11.9		17.0	9.6	14.4	28
SKDD200300	3.0	3.0	25	16	23.6	12.5		16.6	12.6	18.9	20
SKD3200400	4.0	5.0		20		15.7		19.5	17.0	25.5	20

表 2-4 Commander SK, 3 相, 交流 380-480 Vac±10 %, 48-62 HZ

型号	电机额定功率		最大进线熔丝额定值 A	标准全负荷输入电流 A	最大连续输入电流 A	100 % RMS 输出电流 A	60 S 150 % 过载电流 A	最小制动电阻值 Ω
	kW	hp						
SKB3400037	0.37	0.5	6	1.7	2.5	1.3	1.95	100
SKB3400055	0.55	0.75	6	2.5	3.1	1.7	2.55	100
SKB3400075	0.75	1.0	6	3.1	3.75	2.1	3.15	100
SKB3400110	1.1	1.5	6	4.0	4.6	2.8	4.2	100
SKB3400150	1.5	2.0	10	5.2	5.9	3.8	5.7	100
SKC3400220	2.2	3.0	16	7.3	9.6	5.1	7.65	100
SKC3400300	3.0	3.0	16	9.5	11.2	7.2	10.8	55
SKC3400400	4.0	5.0	16	11.9	13.4	9.0	13.5	55
SKD3400550	5.5	7.5	16	12.4	14.3	13.0	19.5	53
SKD3400750	7.5	10.0	20	15.6	16.9	16.5	24.75	53

输出频率：

0 到 550 HZ

输出电压：

110 V 驱动器：

3 相，0 至交流 240 V（有参数 08 设置的最大值 240 V）。

注意

110 V 驱动器额定电压（有参数 08 设置的最大值 240 V 或 480 V）

200 V 和 400 V 变频器：

3 相，0 到变频器额定电压（最大 240 和 480 Vac，由参数 Pr 08 设置）

注意

减速时输出电压可能会增加 20 %。请参见第 30 页 Pr 36。

注意

减速时输出频率可增加 20 %。请参见第 30 页 Pr 36。

注意

最大连续输入电流用于计算输入电缆和熔断器应选择的尺寸。若未给出最大连续输入电流，请使用标准全负荷输入电流值。电缆和熔断器数据请参阅《Commander SK 产品数据指南》。

3 机械安装



机壳

该变频器被安装在一机壳中以防止除接受过培训的授权人员之外的其他人员操作，并防止污染侵入。该变频器被设计成使用在满足 IEC 60664-1 标准的,污染等级为 2 级的环境中，这意味着该产品只能在干燥和无导电尘埃污染的环境中使用。

3.1 防火保护

驱动器外壳为非防火防护外壳。必须提供独立的防火防护外壳。

美国以内的安装，建议使用 NEMA 12 外壳。

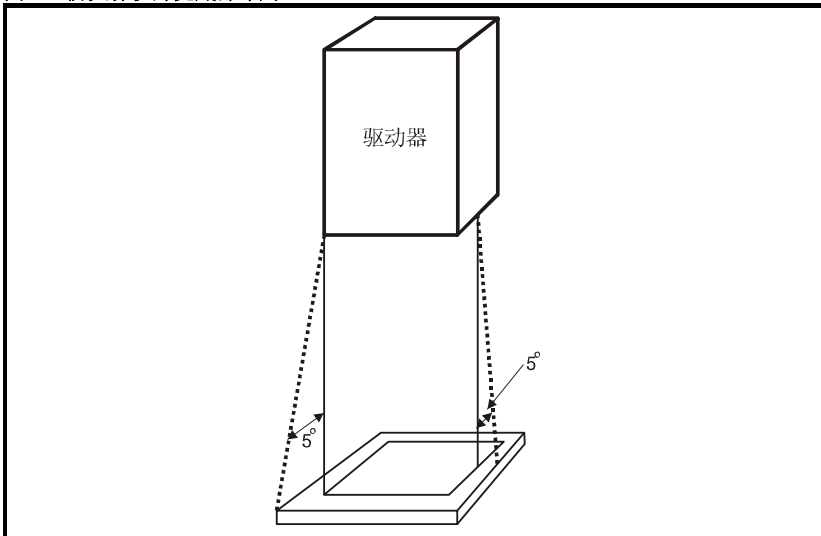
美国以外的安装，建议采用下列标准（基于 IEC 62109-1，光伏逆变器标准）。

外壳可为金属和/或聚合物，聚合物必须至少满足 UL 94 类较大外壳使用材料的要求，接近 5VB 的最小厚度。

空气过滤器装置必须至少达到 V-2 类的要求。

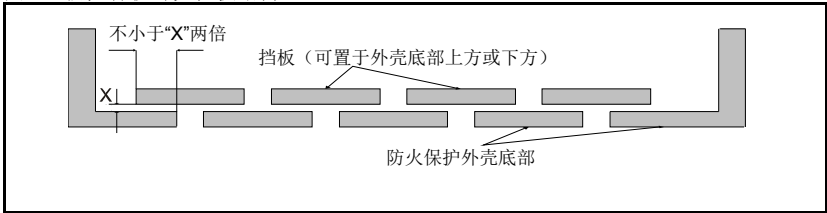
底部的位置和面积应覆盖图 3-1 中所示的区域。在角度呈 5° 的区域内，侧面的任何部分还应被视为是防火保护外壳底部的一部分。

图 3-1 防火保护外壳底部布局



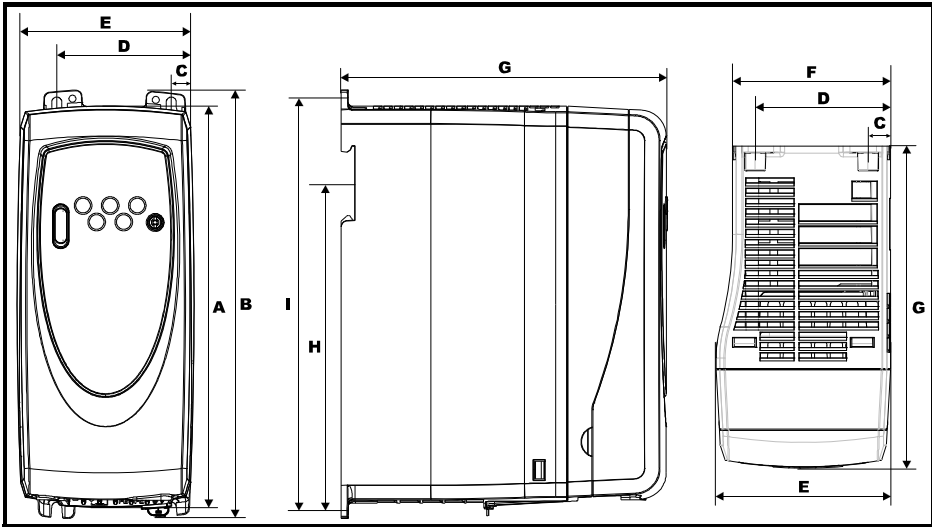
底部与被视为底部一部分的侧面必须避免接触易燃材料，设计时可不设开口或加入挡板结构。即，电缆等部件的出入口必须用满足 5VB 要求的材料密封，或在其上方安装挡板。合格的挡板结构见图 3-2。本结构不适用于混凝土地板的封闭电气操作区（限制访问）。

图 3-2 防火保护外壳挡板结构



该驱动器标配符合 IP20 要求。

图 3-3 Commander SK 尺寸



安装孔：4×M4 孔（A 至 C 型尺寸），4×M5 孔（D 型尺寸）

表 3-1 Commander SK 尺寸

驱动器尺寸	A		B		C		D		E		F		G		H*		I	
	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in	mm	in
A	140	5.51	154	6.06	11	0.43	64	2.52	75	2.95			145	5.71	104	4.09	143	5.63
B	190	7.48	205	8.07	10.9	0.43	65.9	2.6	85	3.35	77	3.0	156	6.15	155.5	6.12	194	7.64
C	240	9.45	258	10.16	10.4	0.41	81.1	3.2	100	3.94	91.9	3.62	173	6.81			244	9.61
D	300	11.81	335	13.19	14.5	0.57	100.5	3.96	115	4.53			198	7.80			315	12.4

*C、D 型尺寸的驱动器无法进行 DIN 导轨式安装。

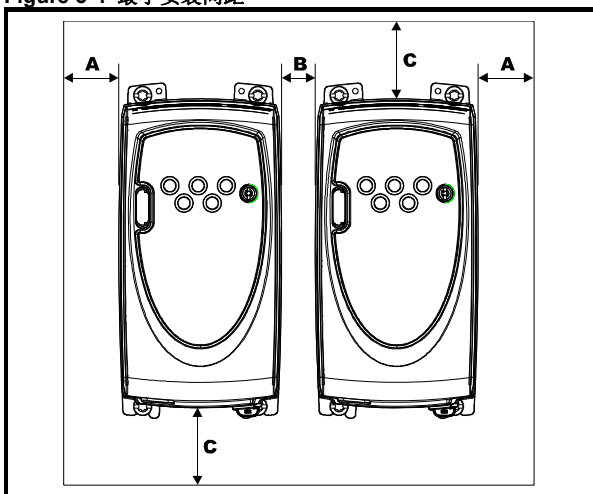
注意 如果在驱动器会受到冲击或震动的地方采用 DIN 导轨式安装，那么建议您使用底部安装螺丝将驱动器固定在背板上。

如果安装部位将受到猛烈冲击或震动，那么建议您在安装驱动器时采用表面安装，而不是 DIN 导轨式安装。

注意 已设计 DIN 导轨安装结构，因此将驱动器安装到 DIN 导轨上或从导轨上卸下驱动器均无需任何工具。请确保在安装开始前顶部安装凸缘已正确安装在 DIN 导轨上。

所使用的 DIN 导轨应符合 DIN46277-3 要求。

Figure 3-4 最小安装间距



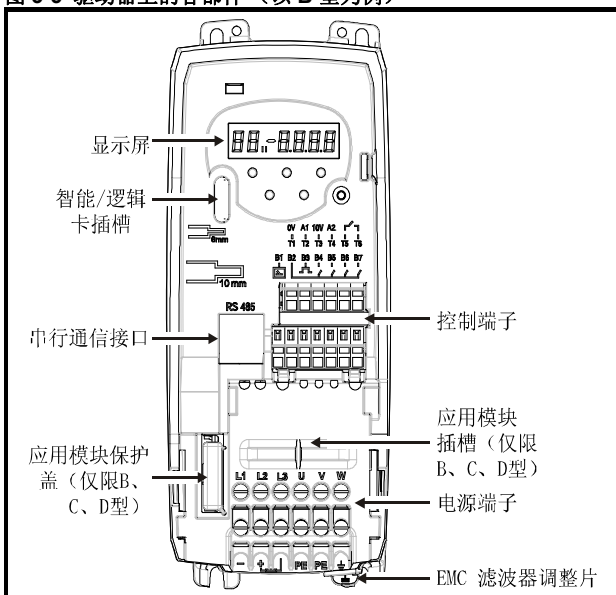
驱动器尺寸	A		B		C	
	mm	in	mm	in	mm	in
A	10	0.39	0	0	100	3.94
B (≤ 0.75 kW)			10*	0.39*		
B (≥ 1.1 kW) or B (110 V)			0	0		
C			50*	1.97*		
D			0	0		

*驱动器之间的最小间距

表 3-2 安装机脚的紧固扭矩

驱动器型号	紧固扭矩
A 至 C	1.3 至 1.6 N m
D	2.5 至 2.8 N m

图 3-5 驱动器上的各部件（以 B 型为例）



4 电气安装

4.1 电源端子连线

图 4-1 A型驱动器电源端子连线

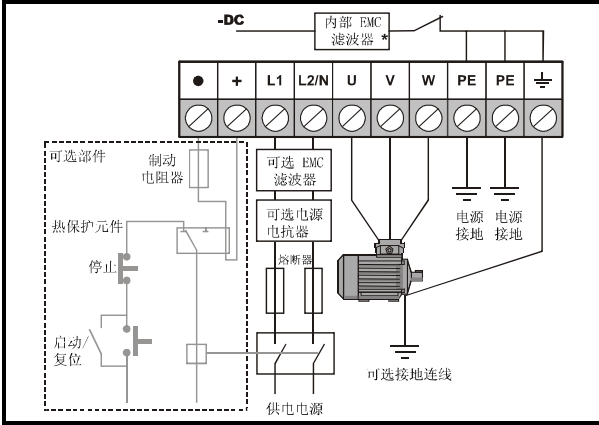
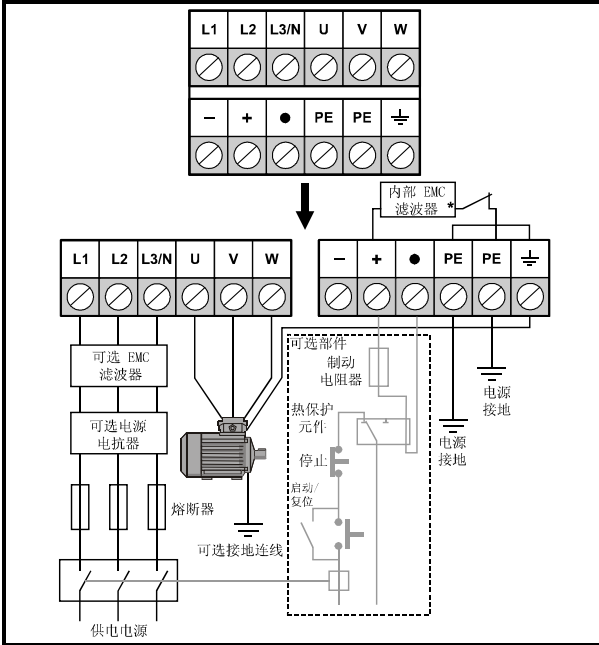


图 4-2 B、C、D 型驱动器的电源端子连线



*详细信息见第 18 页 4.3.1 内部 EMC 滤波器。

注意 Commander SKB 110 V 变频器的供电电源应该连接到 L1 和 L3/N。

注意 对于 Commander SK 外形尺寸为 D 的变频器，其内部 EMC 滤波器应该连接到直流母线负极排上。

注意 110 V 外形尺寸为 A 的变频器制动端子不可用。

注意 在 Commander SKB 110 V 驱动器上，负直流母线 (-) 终端无任何内部连接。



熔断器 /MCB

连接驱动器的交流线路必须安装适当的过载和短路保护装置。若不遵守这一要求，就有可能引发火灾。

警告

请参考 *Commander SK 技术参数指南* 了解熔断器数据。



该变频器一定要一个接地导体，该导体容量要足够大一承载故障时的故障电流。请参考 4.2 *接地漏电流* 的有关接地漏电流的信息。

警告



为了避免火灾并维持 UL 认证的有效性，请务必采用电源和接地端子的指定紧固力矩，具体值参见下表。

警告

外形尺寸	电源连接端子最大旋紧扭矩
A	0.5 N m / 4.4 lb in
B, C 和 D	1.4 N m / 12.1 lb in

4.1.1 每小时启动

电启动

在电源永久性连接的情况下，每小时电机启动的次数仅受限于电机和驱动器的发热限制。

电源启动

通过连接交流电源的启动次数是有限的。在初始上电的情况下，启动电路可允许三次连续启动，每次启动相隔时间为 3 秒。每小时额定启动次数如下表所示，超过额定启动次数可能会损害启动电路。

型号	最大交流线路每小时均匀启动
A 至 D	20



制动电阻器：温度和过载保护

制动电阻器可以达到相当高的温度。装备制动电阻器可以有效避免机器损坏。所使用的电缆需要具备耐高温的绝缘层。请一定在制动电阻器电路中安装过载保护元件，这一点很重要。您既可以在制动电路中安装外部过载元件，也可以在电阻器内部安装内部恒温元件。图 4-1 和 4-2 显示了制动电阻器保护装置的标准电路布置。当电阻器过载时，热保护元件必须切断交流电源和驱动器的连接。不要在含有制动电阻器的电路中使用过载断路触点。

警告

注意 当您为单相电源接到额定电压为 200 V 的设备时，请用端子 L1 和 L3。

注意 有关控制端子连线的信息，请参阅第 22 页的参数 05。

注意 有关内部 EMC 滤波器的信息，请参阅 4.3.1 *内部 EMC 滤波器*。

4.2 接地漏电流

接地漏电流的大小取决于所安装的内部 EMC 滤波器。您所购买的驱动器内部已安装了滤波器。有关如何拆除内部 EMC 滤波器的说明，请参阅 4.3.2 *拆除内部 EMC 滤波器*。

当安装内部 EMC 滤波器时

30 μ A 的直流电（**10 M Ω** 的内部泄漏电阻，相当于直流漏电流检测点）

A 型

单相 110 V 驱动器

110 V 时最大交流 4 mA、50 Hz（与电源电压和频率成比例）

单相 200 V 驱动器

230 V 时最大交流 10 mA、50 Hz（与电源电压和频率成比例）

B 型

单相 110 V 驱动器

110 V 时最大交流 10 mA、50 Hz（与电源电压和频率成比例）

B 和 C 型

单相 200 V 驱动器

230 V 时最大交流 20 mA、50 Hz（与电源电压和频率成比例）

三相 200 V 驱动器

230 V 时最大交流 8 mA、50 Hz（与电源电压和频率成比例）

三相 400 V 驱动器

415 V 时最大交流 8.2 mA、50 Hz（与电源电压和频率成比例）

D 型

单相 200 V 驱动器

230 V 时最大交流 20.5 mA、50 Hz（与电源电压和频率成比例）

三相 200 V 驱动器

230 V 时最大交流 8 mA、50 Hz（与电源电压和频率成比例）

三相 400 V 驱动器

415 V 时最大交流 10.5 mA、50 Hz（与电源电压和频率成比例）

注意

以上漏电流仅仅是连接有内部 EMC 滤波器的驱动器的漏电流，并不包括电机或机电电缆的漏电流。

拆除内部 EMC 滤波器后

<1 mA

注意

以上两种情况下，接地线都连接有内部电压浪涌保护元件。正常状况下，它所通过电流很小，可以忽略。



警告

当安装内部 EMC 滤波器时，漏电流相当大。此时，需要使用两根独立导线（每一根的横断面积均需要等于或大于电源线横断面积）建立永久性固定接地线路。驱动器自带两个接地端子，便于完成以上操作。目的是：在发生连接故障时，防止出现不安全事故。两种接地连接必须符合规定的欧洲标准。

4.2.1 使用接地线漏电流线路断路器（ELCB）/（RCD）

ELCB/RCD 有三种常见类型：

AC 型 - 检测交流故障电流

A 型 - 检测交流和脉动直流故障电流（要求直流电流在每半个周期中至少有一次达到零值）

B 型 - 检测交流、脉动直流和稳定直流的故障电流

- C 型不得配合驱动器使用
- A 型仅能配合单相驱动器使用
- B 型必须配合三相驱动器使用

4.3 内部 EMC 滤波器

4.3.1 内部 EMC 滤波器

建议您将内部 EMC 滤波器保留在原位，除非有特殊原因，否则不要拆除。

如果驱动器要在IT供电系统上使用，则必须拆除滤波器。

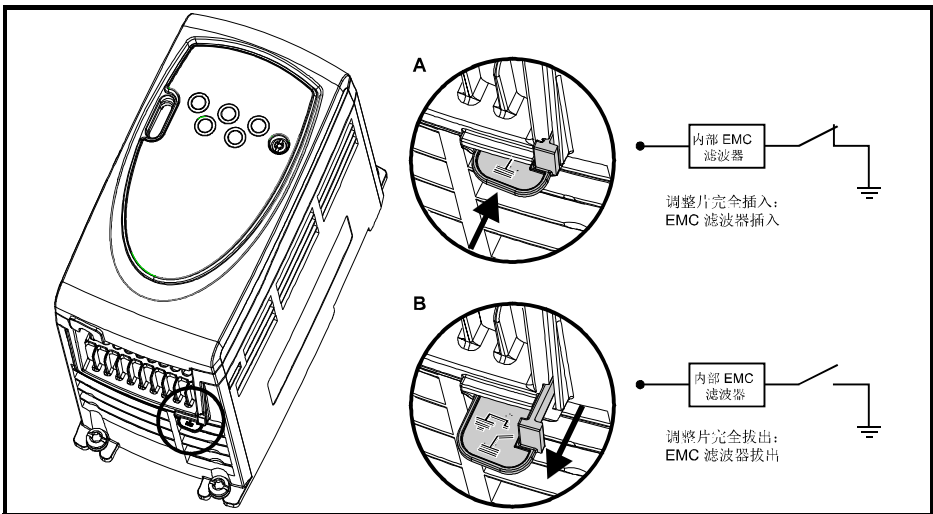
内部 EMC 滤波器可以减少进入主干供电线路的射频辐射量。当电机电缆比较短时，它的存在有助于满足 EN61800-3: 2004 二级环境要求。

对于较长的电机电缆而言，滤波器不仅能有效将电辐射量，而且在配合任何长度不超过驱动器允许范围的屏蔽电缆使用时，可以避免干扰附近的工业设备。除非接地线漏电流不可接受或满足以上条件，否则，滤波器可用于任何场所。

当外形尺寸为 D 的 Commander SK变频器使用内部 EMC 滤波器时，电机电缆 (U, V 和 W)需要2 次穿过铁氧磁环（变频器自带），以使变频器满足二次环境的使用要求。

4.3.2 拆除内部 EMC 滤波器

图 4-3 拆除和重装内部 EMC 滤波器



4.3.3 EMC 深层预防措施

当您需要满足更加严格的 EMC 辐射要求时，就应该采取 EMC 深层预防措施：

- 在 EN61800-3: 2004 的一级环境中操作
- 符合普通辐射标准
- 附近有电干扰敏感设备

这种情况下需要使用：

- 可选的外部 EMC 滤波器
- 屏蔽型电机电缆，屏蔽层固定在接地的金属面板上
- 屏蔽型控制电缆，屏蔽层固定在接地的金属面板上

完整说明见《Commander SK 技术参数指南》。

各种型号的外部 EMC 滤波器都可以配合 Commander SK 使用。

4.4 控制端子I/O定义



在驱动器中，控制电路和动力电路仅采用基本绝缘（单一绝缘）隔离。安装人员必须确保：外部控制电路至少要使用一层其可耐交流电源电压的附加绝缘层进行隔离，以防人体直接接触。



如果打算将控制电路连接到属于安全特地电压（SELV）的其它电路（如个人电脑）中，就需要使用额外的隔离屏障，以便于满足 SELV 要求。



以上警告也适用于可选型应用模块的PCB板连接器。要将应用模块装到 Commander SK 上，必须先卸下保护盖、露出 PCB 边缘连接器。请参阅第 11 页的图 3-3。保护盖的作用是防止用户直接接触 PCB 边缘连接器。当卸下盖子、安装模块后，该模块就会提供这样的保护。当您再次卸下安装模块之后，PCB 边缘连接器就会重新暴露出来。此时，用户需要提供相应保护措施，以免直接接触 PCB 边缘连接器。

注意

端子连接/设置图和详细信息见第27页参数 05（驱动器配置）。

注意

开关输入仅有正逻辑。

注意

模拟量输入是单极的。双极输入有关信息见《Commander SK 高级用户指南》。

T1 0V公共

T2 模拟量输入1（A1），电压或电流（见参数 16）

电压：电流输入	0 到 10 V；mA 为参数范围
参数范围	4-20, 20-4, 0-20, 20-0, 4--20, 20--4, VoLt
缩放比例	输入范围会自动与参数01（最小设置速度）/参数 02（最大设置）数据成比
输入电阻	200 Ω（电流）；100 kΩ（电压）
分辨率	0.1 %

0-20: 电流输入为 0 到 20 mA（满刻度为 20 mA）

20-0: 电流输入为 20 到 0 mA（满刻度为 0 mA）

4-20: 电流输入为 4 到 20 mA，带电流回路丢失（cL1）跳闸（满刻度为 20 mA）

20-4: 电流输入为 20 到 4 mA，带电流回路丢失（cL1）跳闸（满刻度为 4 mA）

4--20: 电流输入为 4 到 20 mA，无电流回路丢失（cL1）跳闸（满刻度为 20 mA）

20--4: 电流输入为 20 到 4 mA，无电流回路丢失（cL1）跳闸（满刻度为 4 mA）

VoLt: 0 到 10 V 输入

T3 10 V 电压输入

最大输出电流	5 mA
--------	------

T4 模拟量输入 2 (A2), 电压或开关量输入	
电压: 开关量输入	0 到 10 V: 0 到 +24 V
缩放比例 (作为电压输入)	输入范围会自动与参数 01 (最小设置速度) / 参数 02 (最大设置速度) 成比例关系
分辨率	0.1 %
输入电阻	100 Ω (电压): 6 k Ω (开关量输入)
标准临界电压 (作为开关量输入)	+10 V (仅正逻辑)

T5 状态继电器—驱动器正常状态 (常开)	
额定电压	240 Vac/30 Vdc
触电最大电流额定值	2 Aac 240 V 4 Adc 30 V 电阻性负载 (2 A 35 Vdc 满足 UL 要求) 0.3 Adc 30 V 电感性负载 (L/R = 40 ms)
触电最低建议额定值 12V 100Ma	12 V 100 mA
触点隔离	1.5 kVac (过电压类别II)
触电运行 (驱动器正常—默认条件)	断开 驱动器输入电源断开 驱动器有故障发生时 闭合 驱动器电源合上, 并且处于“准备就绪”或 “正在运行”状态 (没有故障)



警告

在状态继电器电路中安装熔断器或其它过电流保护装置



警告

一个回扫二极管应该穿过电感性负载与状态继电器连接。

B1 模拟电压输出—电机速度	
电压输出	0 到 +10 V
缩放比例	0 V 表示 0 Hz/rpm 输出 +10 V 表示参数 02 (最大设置速度) 所对应的值
最大输出电流	5 mA
分辨率	0.1 %

B2 +24 V 输出	
最大输出电流	100 mA

B3 开关量输出—零速（或数字输入）	
电压范围	0 到 +24 V
最大输出电流	+24 V 电压下为 50 mA（电流源）

注意 开关量输出外加 +24 V 输出的总电流为 100 mA。

终端 B3 也可配置为数字输入、频率输出或 PWM 输出。更多信息，请参阅《Commander SK 高级用户指南》。

B4 开关量输入—使能/复位**	
B5 开关量输入—正转**	
B6 开关量输入—逆转**	
B7 开关量输入—本地/远程速度给定选择（A1/A2）	
逻辑	仅正逻辑
电压范围	0 到 +24 V
额定临界电压	+10 V

端子 B7 可配置为热敏电阻器输入或频率输入。更多信息，请参阅《Commander SK 高级用户指南》。

当使能端子断开后，驱动器的输出端将被禁用，电机自由滑行停车。当使能端子再次闭合时，驱动器会延迟 1.0 S，之后方能启动。

*在驱动器有故障后，将使能端子断开再闭合可以让驱动器复位。如果正转或反转端子处于闭合状态，驱动器会立即运行起来。

**在驱动器与故障发生后，如想通过停机/复位键来让驱动器复位，此时必须先将使能、正转或反转端子先断开然后在合上，这样驱动器能安全地正常运行。这样可以确保驱动器不会在您按下停机/复位键时运行。

使能、正转和反转端子为电平触发式，但在有故障发生后他们就变成边缘触发方式。请参阅上面的*和**条。

如果驱动器上电时使能、正转或反转端子处于闭合状态，那么驱动器会直接运行到客户所设定的速度。

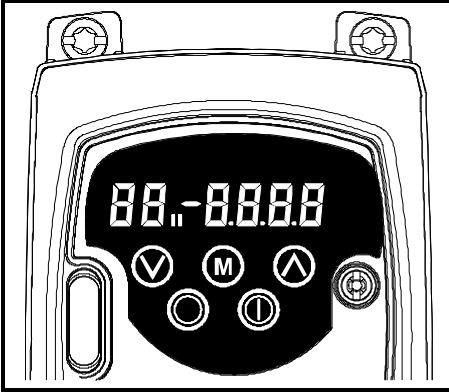
如果正转和逆转端子都处于闭合状态，驱动器将在加速和停机模式（在参数 30 和 31 中设置）的控制下停机运行。

5 键盘和显示屏

键盘和显示屏用于：

- 显示驱动器状态
- 显示故障和故障代码
- 读取和修改参数值
- 读取和修改参数值

图 5-1 键盘和显示屏



显示屏上的 **II** 表示选择电动机图 1 或 2。

5.1 编辑键

Ⓜ 模式键用于更改驱动器的操作模式。

Ⓢ 向上和 Ⓣ 向下键用于选择参数并编辑其值。在键盘模式中，他们可以用来增加和降低电机速度。

5.2 控制键

Ⓚ 启动键可在键盘模式下启动驱动器。

Ⓛ 停机/复位键可在键盘模式下停机和复位驱动器。它也可在外部端子控制模式下停机和复位驱动器。

注意 根据美国默认设置，将启用“停机/复位”键。

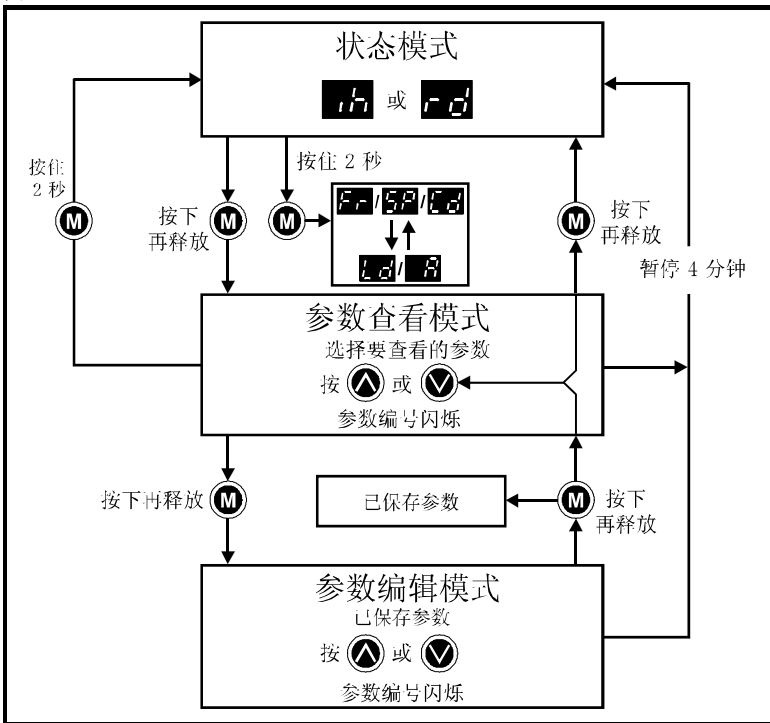
注意 可快速设置参数值。参见 *Commander SK 高级用户指南* 的第四章键盘和显示以了解详情。

5.3 选择和变更参数

注意

下列步骤执行的前提是：从驱动器的第一次加电开始，假定未连接任何终端，未更改任何参数，未进行任何安全设置。

图 5-2



状态模式中按住 **M** 模式键 2 秒钟，显示屏所显示内容将会在速度与负载率显示之间切换。

按下再释放 **M** 模式键，可将显示屏由状态模式转换为参数查看模式。在参数查看模式中，显示屏左侧闪烁参数编号、右侧显示该参数的值。

再次按下并释放 **M** 模式键，显示屏又会从参数查看模式转换为参数编辑模式。在参数编辑模式中，显示屏右侧将闪烁左侧所显示参数的值。

在参数编辑模式中按 **M** 模式键，驱动器将返回参数查看模式。再次按下 **M** 模式键，驱动器将返回状态模式：但是，如果在按下 **▲** 模式键前按 **▼** 向上或向下键来更改所查看参数，那么再次按 **M** 模式键将导致显示屏再次变为参数编辑模式。这样，用户在调试驱动器时就能轻松地在参数查看和编辑模式之间切换。

状态模式

左侧显示屏	状态	说明
	驱动器就绪	驱动器已使能，可以开始执行启动命令。输出桥失效。
	驱动器禁用	因为没有使能命令或正处于自然停机过程中，所以禁用驱动器。故障复位期间也会禁用驱动器。
	驱动器故障	驱动器有故障。显示屏右侧将出现故障代码。
	直流注入式制动	电机上会施加直流注入式制动电流。
	交流输入损耗	参见 <i>Commander SK 高级用户指南</i> 以了解详情。

速度显示

显示屏记忆码	说明
	驱动器输出频率（单位是 Hz）
	电机速度（单位是 rpm）
	机器速度（使用客户定义单位）

负载显示

显示屏记忆码	说明
	以占电机额定负载电流百分比的形式表示的负载电流
	驱动器每相的输出电流（单位是 Amps）

5.4 保存参数

当按下 **(M)** 模式键是从参数编辑模式进入参数查看模式时系统将自动保存参数。

5.5 参数访问

参数 **10** 控制参数访问级别（共 **3** 级）— 决定您可以访问哪些参数。具体情况参见表 5-1。

用户安全设置（参数 **25**）决定参数访问类型是只读（RO）还是读写（RW）。

表 5-1

参数访问级别（参数 10）	可访问的参数
L1	Pr01 至 Pr10
L2	Pr01 至 Pr60
L3	Pr01 至 Pr95

5.6 密码

设置密码后将只允许对所用参数进行查看访问。

当参数 **25** 设置为非 0 值并且在参数 **10** 中选择 **LoC** 时，驱动器中就会锁进一个密码，此时当您按下 **M** 模式键时，参数 **10** 会自动从 **LoC** 变成 **L1**，参数 **25** 也会自动设置为 0，以避免泄漏密码。

可以将参数 **10** 变为 **L2** 或 **L3**，以便允许对相应参数进行只查看型访问。

5.6.1 设置密码

- 将参数 **10** 设置为 **L2**
- 将参数 **25** 设置为所需密码，如 5
- 将参数 **10** 设置为 **LoC**
- 按 **M** 模式键
- 参数 **10** 现在将重置为 **L1**，参数 **25** 将重置为 0
- 密码现在将锁进驱动器中
- 如果在参数 **25** 中设置密码后关掉驱动器电源，那么安全性设置依然有效。

5.6.2 密码解锁

- 选择要编辑的参数
- 按 **M** 模式键，右侧显示屏将会闪动“CODE”字样
- 按 **▲** 向上键开始输入所设置密码。左侧显示屏将出现“Co”字样
- 输入正确的密码
- 按 **M** 模式
- 如果输入的密码正确，右侧显示屏会闪烁，此时就可以进行调整了。
- 如果输入的密码不正确，左侧显示屏会闪烁参数编号。此刻需要再一次执行以上步骤。

5.6.3 重新锁定密码

当您解开密码并执行所需要的参数更改后，应该重新锁定该密码：

- 将参数 **10** 设置为 **LoC**
- 按 **●** 模式键

5.6.4 将安全性设置回 0（零）— 无安全性

- 将参数 **10** 设置为 **L2**
- 转到参数 **25**
- 按以上方法将密码解锁
- 将参数 **25** 设置为 0
- 按 **M** 模式键

注意 如果您遗失或忘记了密码，请联系当地驱动器服务中心或经销商。

5.7 将驱动器设置会缺省值

- 将参数 **10** 设置为 **L2**
- 将参数 **10** 设置为 **L2** **M** 模式键，这样设置成为 50 HZ 缺省参数。
或者
- 将参数 **29** 设置为 **USA** 并按 **M** 模式键，这样设置成为 60 Hz 缺省参数。

6 参数

所有参数分属于若干子集，具体划分如下：

第 1 级

01 到 10: 驱动器基本设置参数

第 2 级

11 到 12: 驱动器操作设置参数

15 到 21: 给定参数

22 到 29: 显示/键盘配置

30 到 33: 系统配置

30 到 33: 系统配置

37 到 42: 电机配置（非标准设置）

37 到 42: 电机配置（非标准设置）

Pr 45: 驱动器软件版本

46 到 51: 机械制动配置

52 到 54: 现场总线配置

55 到 58: 驱动器故障记录

59 到 60: PLC 梯形图编程配置

61 到 70: 用户可定义参数区域

第 3 级

71 到 80: 用户可定义参数设置

81 到 95: 驱动器诊断参数

使用这些参数可以针对具体应用优化驱动器的设置。

6.1 参数说明—第 1 级

编号	功能	范围	缺省值	类型
01	最小设定速度	0 到（参数 02）Hz	0.0	RW

用于设置电机在两个方向的最小转速。

（0 V 给定或最小比例电流输入代表参数 01 中的值）

编号	功能	范围	缺省值	类型
02	最大设定速度	0 到 550 Hz	Eur: 50.0, USA: 60.0	RW

用于设置电机在两个方向的最大转速。

如果参数 02 设置的比 01 小，01 将自动调整为 02 的值。（+10 V 给定或全刻度电流输入代表参数 02 中值）

注意

考虑到滑差补偿和限流因素，驱动器的输出速度可以超过参数 02 中设置的值。

编号	功能	范围	缺省值	类型
03	加速时间	0 到 3200.0 s/100 Hz	Eur: 5.0, USA: 33	RW
04	减速时间		Eur: 10.0, USA: 33	

设置电机在两个方向的加速和减速时间（单位是 s/100 Hz）。

注意

如果选择了其中一个标准加速模式（见第 29 页的参数 30），那么当负荷惯量相对于设定减速过大时，驱动器会自动增大减速率，以防止出现过电压（0 V）跳闸。

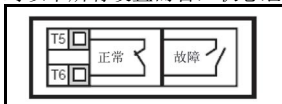
编号	功能	范围	缺省值	类型
05	变频器配置	Al.AV, AV.Pr, Al.Pr, Pr, PAd, E.Pot, tor, Pid, HVAC	Eur: Al.AV, USA: PAd	RW

设置参数 05 就可以自动建立驱动器配置。

注意 退出参数编辑模式时按 **(M)** 模式键，就可以对参数 05 执行变更。执行变更时驱动器必须断开使能端子或停机，否则会因变更参数值而发生故障。如果在驱动器运行期间改变参数 05，那么退出参数编辑模式时按 **(M)** 模式键，参数 05 将会返回前一个值。

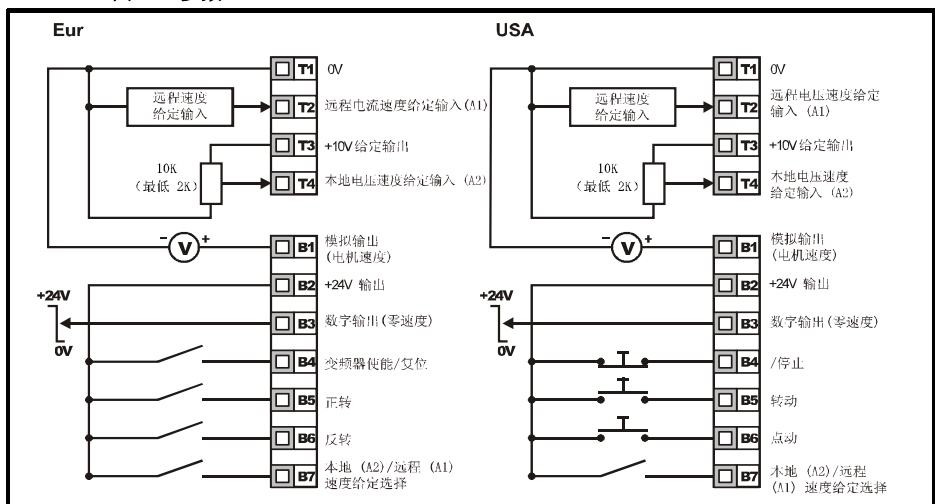
注意 当 Pr 05 的设定值改变时，变频器的配置参数被设置回缺省值。

例如，若将 Pr 05 从 Al.AV 改为 PAd，则 Pr 11 将变为 0（未锁定）。对以下所有设置而言，状态继电器必须设置为驱动器正常状态继电器：



配置	说明
Al.AV	电压或电流输入
AV.Pr	本地电压速度给定输入和三个预置速度输入
Al.Pr	远程电流速度给定输入和三个预置速度输入
Pr	4 个预置速度
PAd	键盘控制
E.Pot	电动电位计控制
tor	转矩控制
Pid	PID 控制
HVAC	风机水泵控制

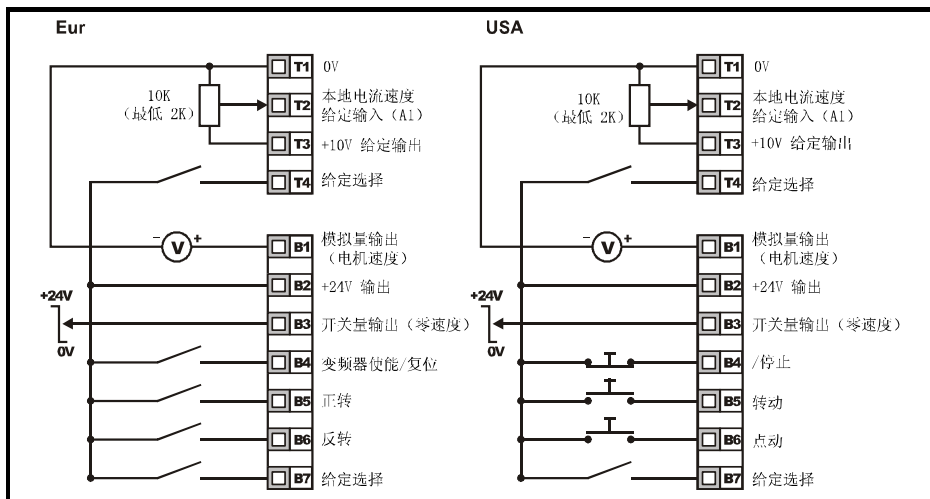
图 6-1 参数 05 = Al.AV



端子 B7 断开：本地电压速度给定选择 (A2)

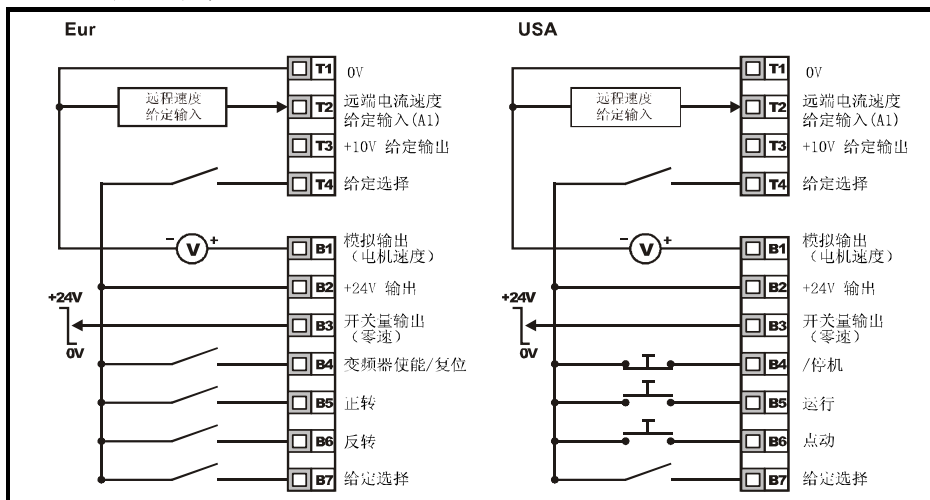
端子 B7 闭合：远程电流速度给定选择 (A1)

图 6-2 参数 05 = AV.Pr



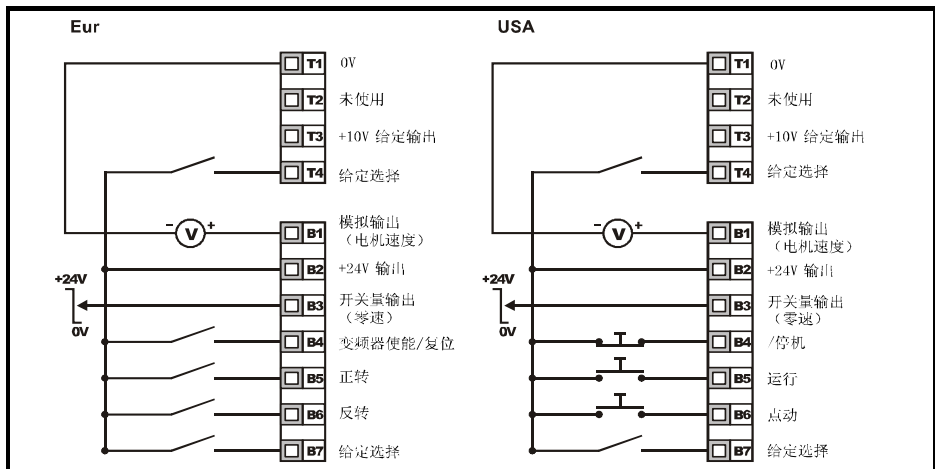
T4	B7	给定选择
0	0	A1
0	1	预置速度 2
1	0	预置速度 3
1	1	预置速度 4

图 6-3 参数 05 = AI.Pr



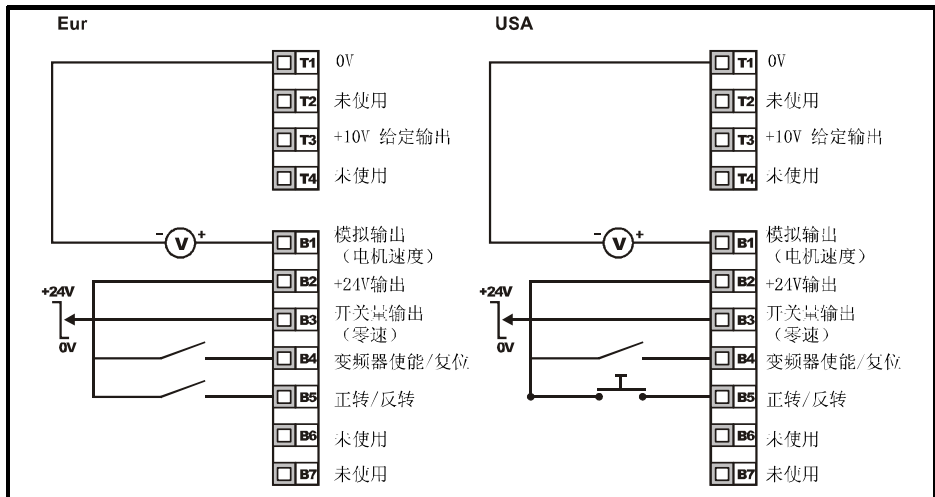
T4	B7	给定选择
0	0	A1
0	1	预置速度 2
1	0	预置速度 3
1	1	预置速度 4

图 6-4 参数 05 = Pr



T4	B7	给定选择
0	0	预置速度 1
0	1	预置速度 2
1	0	预置速度 3
1	1	预置速度 4

图 6-5 参数 05 = PAD



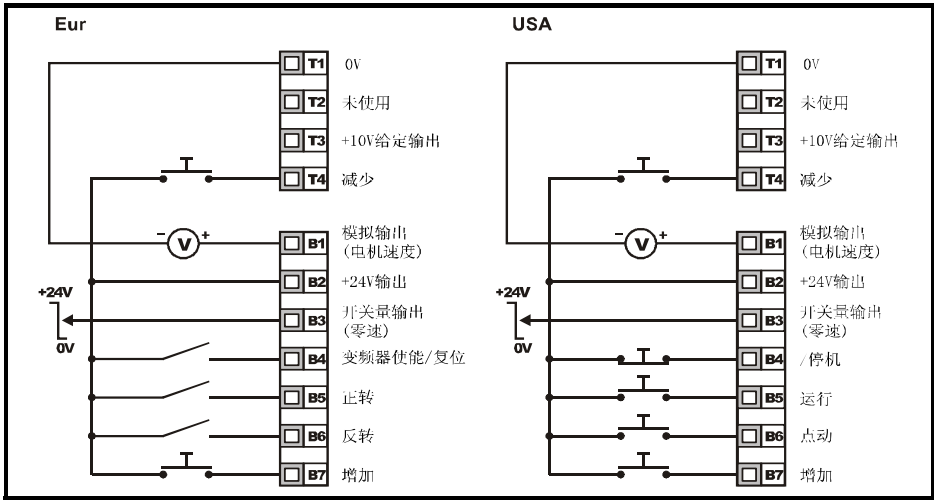
在键盘控制模式下设置正转 / 反转端子

通过变频器的显示器：

- 把 Pr 71 设置为 8.23
- 把 Pr 61 设置为 6.33
- 按下停机/复位按键

端子 B5 则被设置为正转/反转端子

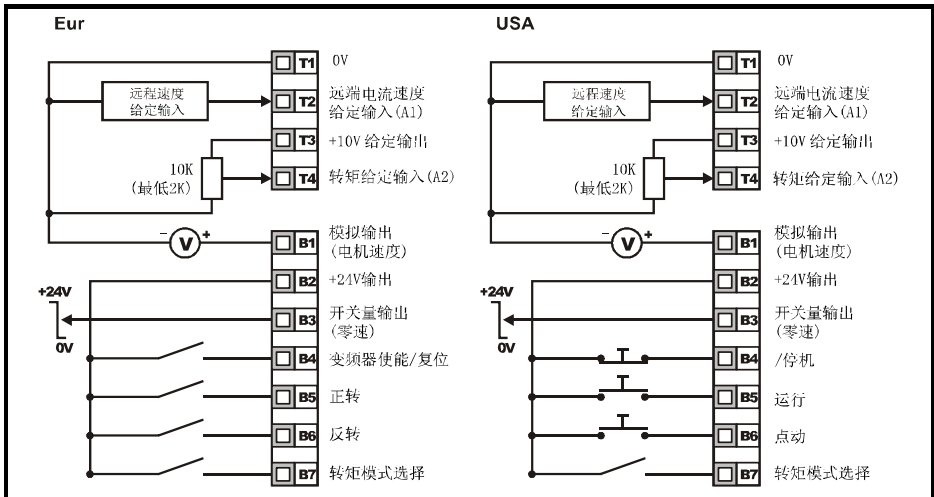
图 6-6 参数 05 = E.Pot




当参数 05 设置为 E.Pot, 可以调整以下参数:

- 参数 61: 设置电位计上升/下降速率 (s/100 %)
- 参数 62: 电位计极性选择 (0 = 单极, 1 = 双极)
- 参数 63: 电位计给定模式: 0 = 加电状态时清零; 1 = 加电状态时保持最后一个; 2 = 加电时清零, 仅可在驱动器运行时更改; 3 = 加电时保持最后一个值, 仅可在驱动器运行时更改。

图 6-7 参数 05 = tor

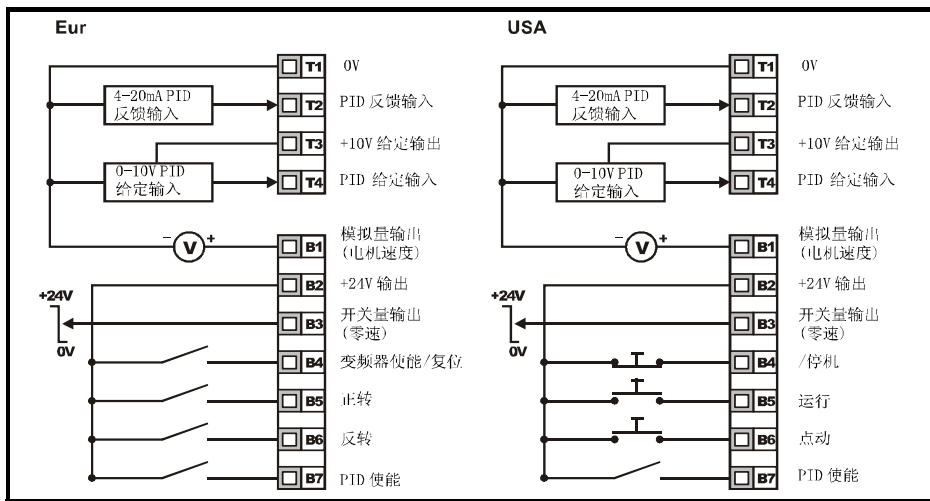




当选择转矩模式后并且连接到无负荷电机, 电机速度将快速增加到最大速度 (Pr 02 +20 %)

警告

图 6-8 参数 05 = Pid



当参数 05 设置为 Pid 时，可以调整以下参数：

- **61**: PID 比例增益
- **62**: PID 积分增益
- **63**: PID 反馈反相
- **64**: PID 上限 (%)
- **65**: PID 下限 (%)
- **66**: PID 输出 (%)

图 6-9 PID 逻辑图

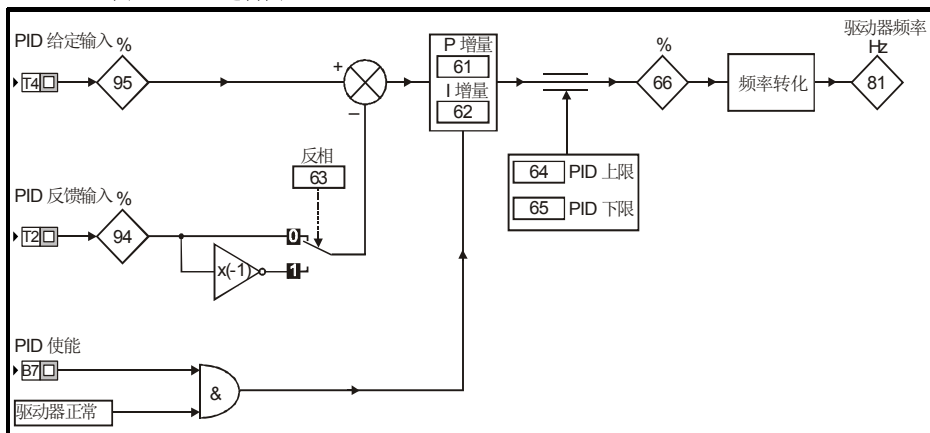
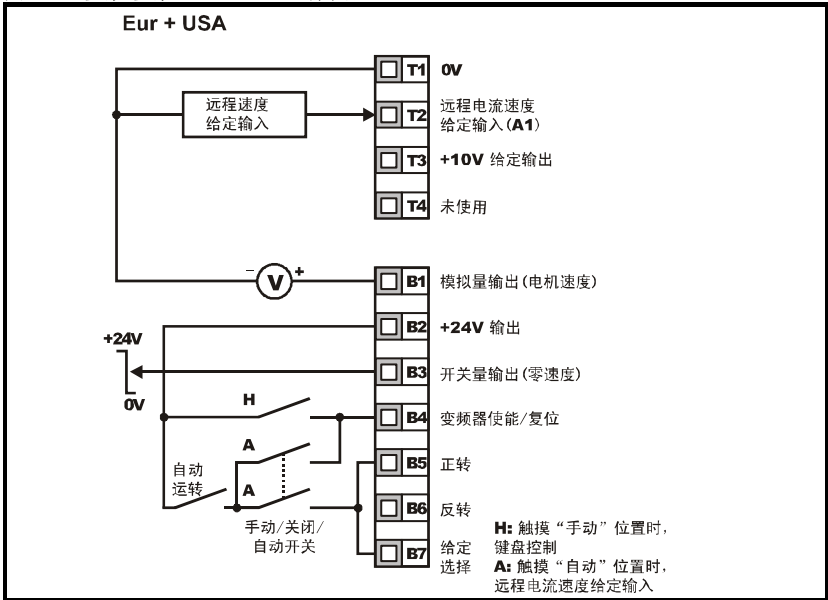


图 6-10 参数 参数 05 = HVAC 端子配置



编号	功能	范围	缺省值	类型
06	电机额定电流	0 到驱动器额定电流 A	驱动器额定值	RW

输入电机额定电流（在电机铭牌上）。

电机额定电流是 100 % 的驱动器 RMS 输出电流值。该值可以设置地更低些，但不得高于驱动器额定电流。



为了避免电机过载时发生火灾，参数 06 电机额定电流必须设置正确。

编号	功能	范围	缺省值	类型
07	电机额定电流	0 到 9999rpm	Eur: 1500, USA: 1800	RW

输入电机的额定全负荷速度（在电机铭牌上）。

电机额定速度用于计算正确的电机转差速度。

注意 参数 07 中若输入零值，滑差补偿功能无效。

注意 如果电机的全负荷速度超过 9999 rpm，请在参数 07 中输入 0 值。这样就会禁用滑差补偿，因为这个参数不能输入超过 9999 的值。

注意 当变频器驱动大惯性负载时，应使转差补偿功能无效。

编号	功能	范围	缺省值	类型
08	电机额定电压	0 到 240, 0 到 480 V	Eur: 230 / 400 USA: 230 / 460	RW

输入电机额定电压（在电机铭牌上）。

该参数值是驱动器在基频时给电机所输出的电压。

注意 如果电机不是 50 或 60 Hz 的标准型号，请按照第38页参数39 所对应的值进行调整。

编号	功能	范围	缺省值	类型
09	电机功率因素	0 到 1	0.85	RW

输入电机额定功率因素 $\cos\phi$ （在电机铭牌上）。

注意 在旋转自调谐后，功率因数数值应自动被更改。详细信息参见第38页参数38。

编号	功能	范围	缺省值	类型
10	参数访问	L1, L2, L3, LoC	L1	RW

L1: 第1级访问—仅能访问前 10 个参数

L2: 第2级访问—可以访问 01 到 60 的所有参数

L3: 第3级访问—可以访问 01 到 95 的所有参数

LoC: 用于锁定驱动器中的密码。详细信息参见 密码第25页。

6.2 参数说明—第 2 级

编号	功能	范围	缺省值	类型
11	启动/停机逻辑选择	0 到 6	Eur: 0, USA: 4	RW

参数 11	端子 B4	端子 B5	端子 B6	闭锁
0	使能	正转	反转	否
1	运行允许	正转	反转	是
2	使能	运行	正转/反转	否
3	运行允许	运行	正转/反转	是
4	运行允许	运行	Jog	是
5	用户可编程	正转	反转	否
6	用户可编程	用户可编程	用户可编程	用户可编程

*点动可在输入未激活/停止时使用。

注意 要对参数 11 进行变更，在退出参数编辑模式时按 **M** 模式键即可。

要执行变更就必须先让驱动器使能断开或停机，否则可能会在更改参数值时发生故障。

如果在驱动器运行过程中变更参数 11，那么退出参数编辑模式时按 **M** 模式键后，参数 11 将变回前一个值。

编号	功能	范围	缺省值	类型
12	制动控制器使能	diS, rEL, d IO, USEr	diS	RW

diS: 机械制动软件禁用。

rEL: 机械制动软件启用。通过继电器 T5 和 T6 实现制动控制。端子 B3 上的开关量输出将自动设定为驱动器正常输出。

d IO: 机械制动软件启用。通过开关量输出 B3 实现制动控制。端子 T5 和 T6 上的继电器输出将自动设定为驱动器正常输出。


USEr: 机械自动软件启用。制动控制可由用户设定。未设定继电器和开关量输出。用户需要将制动控制设定为开关量输出或继电器控制。没有设定用来制动控制的输出指示信号（参见《Commander SK 高级用户指南》）。

注意 要对参数 12 进行变更，在退出参数编辑模式时按 **M** 模式键即可。


要执行变更就必须先让驱动器使能断开或停机，否则可能会在更改参数值时发生故障。

如果在驱动器运行过程中变更参数 12，那么退出参数编辑模式时按 **M** 模式键后，参数 12 将变回前一个值。

第40页参数51 到参见 46。

 警告

执行制动控制设置一定要慎重，因为它可能导致安全问题，严重情况取决于具体的应用（如起重机）。若有疑问，请联系驱动厂商获取详细信息。

 警告

在机电制动电路连接至驱动器之前，确保正确设置制动控制器。在执行默认前，断开机电制动电路。

编号	功能	范围	缺省值	类型
13	备用			
14				

编号	功能	范围	缺省值	类型
15	电动允许频率给定	0 到 400.0 Hz	1.5	RW

说明点动速度

编号	功能	范围	缺省值	类型
16	模拟量输入1模式	0-20, 20-0, 4-20, 20-4, 4-.20, 20-.4, VoLt	4-.20	RW

该参数是确定端子 T2 上的输入模式

0-20: 电流输入 0 到 20 mA（满刻度为 20 mA）

20-0: 电流输入 20 到 0 mA（满刻度为 0 mA）

4-20: 电流输入 4 到 20 mA，带电流回路丢失（cL1）跳闸（满刻度为 20 mA）

20-4: 电流输入 20 到 4 mA，带电流回路丢失（cL1）跳闸（满刻度为 4 mA）

4-.20: 电流输入 4 到 20 mA，无电流回路丢失（cL1）跳闸（满刻度为 20 mA）

20-.4: 电流输入 20 到 4 mA，无电流回路丢失（cL1）跳闸（满刻度为 4 mA）

VoLt: 0 到 10 V 输入

注意 在 4-20 或 20-4 mA 模式（带电流回路丢失）中，如果输入参考小于 3 mA，驱动器会报 cL1 故障。而当驱动器显示 cL1 故障后，就无法选择电压模拟量输入。

注意 如果打算将两个模拟量输入端（A1和A2）都设置为电压输入，并且电位计是由驱动器的 +10 V（端子 T3）供电，那么它们各自的电阻必须大于 4 kΩ。

编号	功能	范围	缺省值	类型
17	允许双极性给定	OFF（0）或 On（1）	OFF（0）	RW

OFF: 旋转方向由正转和反转端子控制

On: 旋转方向由预置速度值控制（使用正转端子）或键盘给定。

编号	功能	范围	缺省值	类型
18	预置速度 1	±550 Hz (由参数 02 最大 设置速度的 设置限制)	0.0	RW
19	预置速度 2			
20	预置速度 3			
21	预置速度 4			

定义预置速度1到4。

编号	功能	范围	缺省值	类型
22	负载显示单位	Ld, A	Ld	RW

Ld: 以占电机额定有效电流百分比的形式表示的有效电流

A: 驱动器每相输出电流 (Amps)

编号	功能	范围	缺省值	类型
23	速度显示单位	Fr, SP, Cd	Fr	RW

Fr: 驱动器输出频率 (Hz)

SP: 电机速度 (rpm)

Cd: 使用客户自定义单位的机械速度 (见参数 24)

编号	功能	范围	缺省值	类型
24	客户自定义速度系数	0 到 9.999	1.000	RW

电机速度 (rpm) 的放大系数, 可获得客户定义单位。

编号	功能	范围	缺省值	类型
25	用户密码	0 到 999	0	RW

用户设置用户密码。请参见密码第25页。

编号	功能	范围	缺省值	类型
26	备用			

编号	功能	范围	缺省值	类型
27	上电时键盘给定选择	0、LAS、PrS1	0	RW

0: 键盘给定为零

LAST: 键盘给定驱动器断电前最后一个选定值

PrS1: 键盘给定是从预置速度1复制而得

编号	功能	范围	缺省值	类型
28	参数复制	no、rEAd、Prog、boot	no	RW

no: 无动作


rEAd: 把智能卡中的参数上传给驱动器

Prog: 把当前驱动器的设置下载到智能卡上

boot: SmartStick 变成只读状态。驱动器每次加电时都会复制智能卡的内容。

注意

在设置启动模式前, 必须使用编程模式把当前变频器的设置参数存储在 SmartStick 智能卡中, 否则在上电过程中变频器将极 C.Acc 跳闸。

将参数 28 设置为 rEAd、Prog、或 boot 后, 当您在退出参数编辑模式时按  模式键, 就会启用参数复制功能。

注意

如果在驱动器未安装任何智能卡的情况下启用参数复制功能, 驱动器将极 C.Acc. 跳闸。

注意

可以用智能卡在具有不同额定值的驱动器间复制参数。某些依赖于驱动器的参数将储存在智能卡中, 但不会复制到目标驱动器中。

当您具有不同驱动器额定值的复制参数组写入某个驱动器时, 被写入驱动器将在 C.rtg 跳闸。

驱动器依赖参数有: 参数 06 电机额定电流、参数 08 电机额定电压、参数 09 电机功率因素和参数 37 最大载波频率。

注意 在使用编程功能写入 SmartStick /LogicStick 之前，必须在变频器上电后和执行完复位命令后把 SmartStick /LogicStick 插入变频器，否则当执行编程命令时，变频器将跳闸。

注意 为获得最好的电机性能，在参数复制后应进行参数自调谐。


注意 当在不同额定容量的变频器之间进行参数复制时，将不复位参数。

编号	功能	范围	缺省值	类型
29	参数恢复出厂值	no、Eur、USA	no	RW

no: 为加载缺省值

Eur: 加载 50 Hz 缺省值

USA: 加载 60 Hz 缺省值

将参数 29 设置为 Eur 或 USA 后，当您在退出参数编辑模式时按  模式键，就会设置缺省缺省参数。

设置缺省参数后，显示屏将返回参数 01，参数 10 将重置为 L1。

注意 只有驱动器处于禁用、停机或故障显示状态时，才能设置恢复缺省设定。如果在驱动器运行期间设置恢复缺省设定，那么显示屏将闪烁两次 FAIL，之后变回 no。



在执行默认前，断开机电制动电路。

编号	功能	范围	缺省值	类型
30	斜坡模式选择	0 到 3	1	RW

0: 选择快速斜坡

1: 选择电机额定电压方式的标准斜坡

2: 选择高电机电压方式的标准斜坡

3: 选择高电机电压方式的快速斜坡

快速斜坡是以设定的速率进行线性减速，安装有制动电阻器时通常使用这种方式。

标准斜坡是受控制的减速方式，目的是防止出现直流总线过电压故障，在没有安装制动电阻器时通常使用这种方式。

选择高电机电压模式后，对给定惯量而言，速度降低会更快一些，但电机温度会相应升高。

编号	功能	范围	缺省值	类型
31	停机模式选择	0 到 4	1	RW

0: 选择自由运行停机

1: 选择斜坡停机

2: 带 1 秒直流制动斜坡停机

3: 检测到零速度时投入直流刹车

4: 定时直流注入式制动

请参阅《Commander SK 高级用户指南》。

编号	功能	范围	缺省值	类型
32	动态压频比选择	OFF (0) 或 On (1)	OFF (1)	RW

OFF: 固定的线性电压频率比（恒定扭矩—标准负荷）

On: 电压频率比依赖于负载电流。它可提高电机效率。

编号	功能	范围	缺省值	类型
33	捕捉旋转电机选择	0 到 3	0	RW

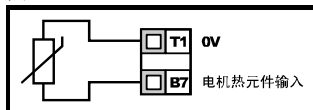
- 0: 禁用
 1: 检测正、负频率
 2: 仅检测正频率
 3: 仅检测负频率

如果驱动器设定在固定升压模式（参数 41 = Fd 或 SrE），选择了捕捉旋转电机功能。就必须进行自整定（参见第 30 页参数 38），以便预先测量电机定子的电阻。若不测量定子电阻，那么在您尝试检测旋转电机时驱动器可能会在 0 V 和 OI.AC 跳闸。

编号	功能	范围	缺省值	类型
34	端子B7模式选择	dig、th、Fr、Fr.hr	dig	RW

- dig: 开关量输入
 th: 电机热敏电阻输入，安装连接见下图
 Fr: 频率输入，参见《Commander SK 高级用户指南》
 Fr.hr: 高精度频率输入，参见《Commander SK 高级用户指南》

图 6-11



- 故障时电阻: 3 kW
 复位时电阻: 1 k Ω

注意 如果参数 34 设置为 th，那么端子 B7 就会被用作电机热敏电阻输入，由参数 05、所设置的端子 B7 的功能将被禁用。
 当设置为 Th 时，按模式键 4 次，模拟给定 2 将不再被选为给定速度，将使用模拟给定 1。

编号	功能	范围	缺省值	类型
35	开关量输出控制（端子B3）	n=0, At.SP, Lo.SP, hEAL, Act, ALAr, I.Lt, At.Ld, USEr	n=0	RW

- n=0: 零速信号
 At.SP: 在速信号
 Lo.SP: 在最低速度
 hEAL: 驱动器正常
 Act: 驱动器有效
 ALAr: 普通驱动器警报
 I.Lt: 达电流限
 At.Ld: 达 100 % 负荷
 USEr: 用户可编程

注意 本参数由参数 12 的设置自动变更。当参数 12 自动控制本参数的设置时，本参数无法变更。

注意 在参数编辑模式下，按下 **M** 模式键将改变 Pr35 参数的设置。
 请参见《Commander SK 高级用户指南》。

注意 终端 B3 也可配置为数字输入、频率输出或 PWM 输出。更多信息，请参见《Commander SK 高级用户指南》。

编号	功能	范围	缺省值	类型
36	模拟量输出方式控制（端子 B1）	Fr、Ld、A、Por、USER	Fr	RW

Fr: 电压与电机速度成比例
Ld: 电压与电机负荷成比例
A: 电压与输出电流成比例
Por: 电压与输出功率成比例
USER: 用户可编程

注意 在参数编辑模式下，按下  模式键将改变 Pr 36 参数的设置。
请参见 《Commander SK 高级用户指南》。

编号	功能	范围	缺省值	类型
37	最大载波频率	3、6、12、18 kHz	3	RW

3: 3 kHz
6: 6 kHz
12: 12 kHz
18: 18 kHz

驱动器降低额定值数据请参见 《Commander SK 技术数据指南》。

注意 Commander SK 外形尺寸为 B、C 和 D 的 400 V 变频器以及外形尺寸为 D 的 200 V 变频器没有 18 kHz。

注意 对于固件版本高于 V01.07.01 的变频器，外形尺寸为 C 的 400 V 变频器在输出频率低于 6 Hz 时，实际开关频率为 3 kHz。

编号	功能	范围	缺省值	类型
38	自整定	0 到 2	0	RW

0: 无自整定功能
1: 非旋转式静态自整定
2: 旋转式自整定



警告

选择旋转式自整定后，驱动器会将电机速度提高到最大速度（见参数 02）的 $\frac{2}{3}$ 。一旦 Commander SK 上的旋转自调谐启动（将 Pr 38 设置为 2），则在驱动器正常运行前必须完成自调谐操作。若旋转自调谐未完成（通过变频器使该功能无效和发生跳闸），变频器将只会以自调谐速度运行（额定速度给定的 $\frac{2}{3}$ ）。

注意 在启用非旋转式自整定前，电机必须处于静止保持状态。

注意 在启用旋转式自整定前，电机必须处于静止状态并且没有负荷。

编号	功能	范围	缺省值	类型
39	电机额定功率	0.0 到 550.0 Hz	Eur: 50.0、USA: 60.0	RW

输入电机额定频率（在电机铭牌上）。
定义电机要应用的电压频率比。

编号	功能	范围	缺省值	类型
40	电机极数	Auto、2P、4P、6P、8P	Auto	RW

Auto: 根据参数 07 和 39 的设置，自动计算电机极数
2P: 设置电机为 2P
4P: 设置电机为 4P
6P: 设置电机为 6P
8P: 设置电机为 8P

编号	功能	范围	缺省值	类型
41	电压模式选择	Ur S, Ur, Fd, Ur A, Ur I, SrE	Eur: Ur I, USA: Fd	RW

Ur S: 每次使能和运行驱动器时测量定子电阻

Ur: 不进行任何测量

Fd: 提升电压方式

Ur A: 驱动器第一次使能和运行时测量定子电阻

Ur I: 驱动器每次加电测量定子电阻

SrE: 平方曲线性

在所有Ur模式中，驱动器都以开环矢量模式操作。

注意

驱动器缺省设置是UrI模式，在此模式下，驱动器在每一次加电和使能后都会执行自整定检测。如果驱动器加电和使能后负荷会发生变化，就应该再另外选择一种模式。否则，电机性能就会变差，或者会出现OI.AC、IT.AC、0V故障。

编号	功能	范围	缺省值	类型
42	低频电压提升	0.0 到 50.0 %	Eur: 3.0, USA: 1.0	RW

只有参数41设置为Fd或SrE时，以上功能方有效。

编号	功能	范围	缺省值	类型
43	串行通信波特率	2.4、4.8、9.6、19.2、38.4	19.2	RW

2.4: 2400 波特

4.8: 4800 波特

9.6: 9600 波特

19.2: 19200 波特

38.4: 38400 波特

编号	功能	范围	缺省值	类型
44	串行通信地址	0 到 247	1	RW

为驱动器串口定义唯一地址。

编号	功能	范围	缺省值	类型
45	软件版本	1.00 到 99.99		RO

指明驱动器所装软件的版本。

当参数12设置为控制电机制动时，会出现参数46到51。

编号	功能	范围	缺省值	类型
46	制动打开电流极限	0 到 200 %	50	RW
47	制动闭合电流极限		10	

以占电机电流百分比的形式定义制动打开电流阈值和制动闭合电流阈值。如果频率>参数48值，电流>参数46值就会启动制动打开功能。如果电流<参数47，制动就会立即闭合。

编号	功能	范围	缺省值	类型
48	制动打开频率	0.0 到 20.0 Hz	1.0	RW
49	制动闭合频率		2.0	

定义制动打开频率和制动闭合频率。

如果电流>参数46、频率>参数48，制动打开功能就会启动。

如果频率<参数19并且驱动器收到停机命令，制动就会立即闭合。

编号	功能	范围	缺省值	类型
50	制动打开延迟	0.0 到 25.0 s	1.0	RW

定义满足频率和负荷条件到制动打开之间相隔的时间。在此期间系统使用所设置的加速。

编号	功能	范围	缺省值	类型
51	制动打开后延迟	0.0 到 25.0 s	1.0	RW

定义制动打开后到斜坡保持取消之间相隔的时间。



选制动控制功能用于对驱动器进行外部制动的调节操作。虽然其硬件和软件的质量和稳健性标准都很高，但其目的并非用作安全功能，即，该功能不用于可能由错误或故障引起的损伤。任何不正确的制动释放机制操作都可能导致损伤，因此必须与经验证具有完整性能的独立保护装置配合使用。

图 6-12 制动作用原理图

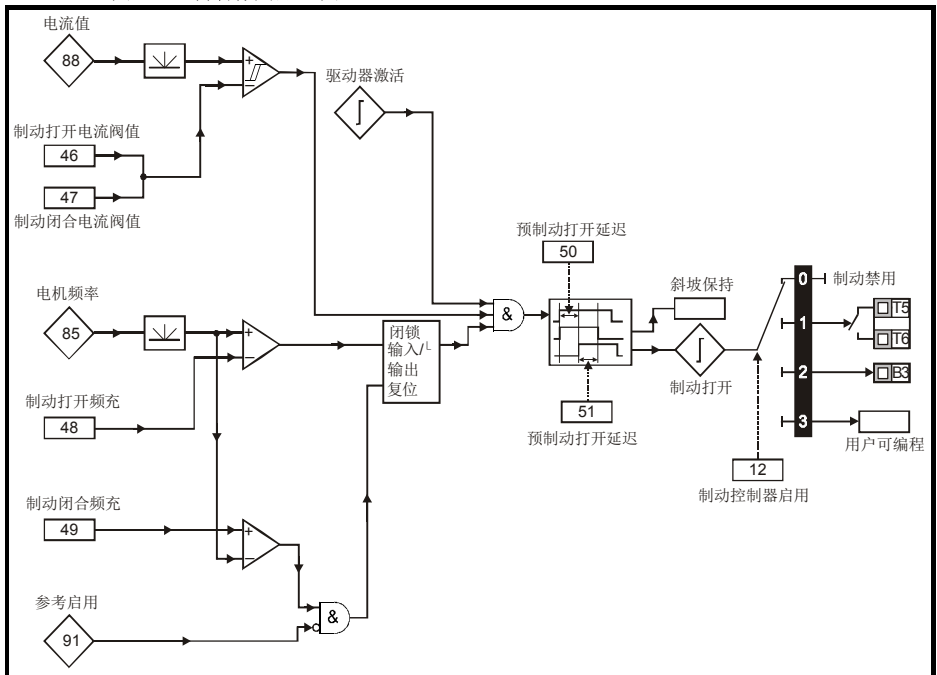
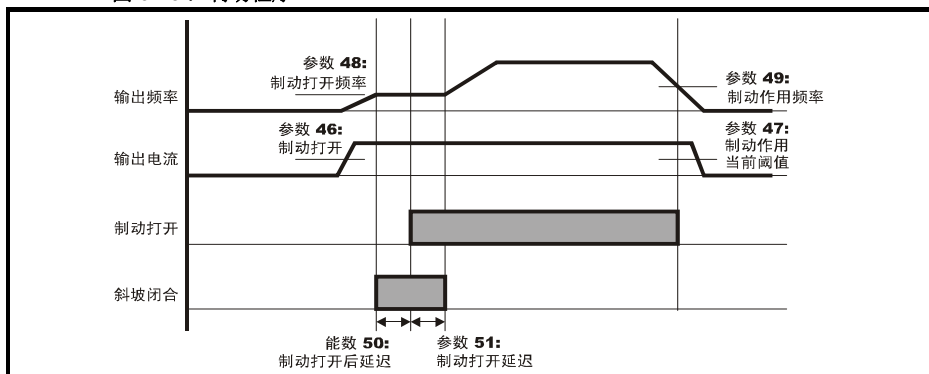


图 6-13：制动程序



当驱动器安装现场模块后就会出现参数52到54

编号	功能	范围	缺省值	类型
52	*根据相关应用模块		0	RW

编号	功能	范围	缺省值	类型
53	*根据相关应用模块		0	RW

编号	功能	范围	缺省值	类型
54	*根据相关应用模块		0	RW

更多信息，请参阅《Commander SK 高级用户指南》。

编号	功能	范围	缺省值	类型
55	最后一次故障		0	RO
56	参数 55 之前故障			
57	参数 56 之前故障			
58	参数 57 之前故障			

指明驱动器的最后4次故障。

编号	功能	范围	缺省值	类型
59	PLC 梯形图程序启用	0 到 2	0	RW

启用或取消 PLC 梯形图程序时需要用到该参数。

- 0: 取消 PLC 梯形图程序
- 1: 运行 PLC 梯形图程序（若未安装 LogicStick（逻辑棒），驱动器将报故障）。任何试图写入超出范围的参数，那么系统首先会将这些参数进行相应处理，使其满足对应的上下限，之后才会执行写操作。
- 2: 运行 PLC 梯形图程序（若未安装 LogicStick（逻辑棒），驱动器将报故障）。任何试图写入超出范围的参数，驱动器就会因此而报故障。

有关 PLC 梯形图编程的详细信息，请参见《Commander SK 高级用户指南》。

编号	功能	范围	缺省值	类型
60	PLC梯形图程序状态	-128 to +127		RO

PLC 梯形图程序状态参数显示 PLC 梯形图程序的实际状态。

-n: 由于运行到第 n 步时出现了一个错误，PLC 梯形图程序使驱动器报故障。

注意：步数在显示屏上显示为负数。

0: 安装了 LogicStick（逻辑棒），没有 PLC 梯形图程序

1: 安装了 LogicStick（逻辑棒），PLC 梯形图程序虽已安装但处于停止状态

2: 安装了 LogicStick（逻辑棒），PLC 梯形图程序已安装并在运行中


3: 未安装 LogicStick（逻辑棒）

编号	功能	范围	缺省值	类型
61 到 70	定义参数 1 到 10	与源数据相同		

参数 61 到 70 与参数 71 到 80 可用于访问和调整高级参数。

例如：您需要调整参数 1.29（跳跃频率 1），那么首先将参数 71 到 80 中某一个设置为 1.29，参数 1.29 的值就会出现在参数 61 到 70 中对应那个参数中。也就是说，如果将参数 71 设置为 1.29，那么参数 61 将包含 1.29 的值，您在参数 61 中修改就可以达到目的。

注意

对某些参数而言，需要先将驱动器使能断开、停机或故障时，并将停机/复位键  键按住 1s，之后方能执行操作。

有关高级参数的详细信息，请参见《Commander SK 高级用户指南》。

6.3 参数说明—第 3 级

编号	功能	范围	缺省值	类型
71 到 80	设置参数 61 到 70	0 到参数 21.51		RW

将参数 71 到 80 设置为需要访问的高级参数的编号。

这些参数包含的值就会显示在参数 61 到 70 中，之后调整参数 61 到 70 就可以达到目的。

详细信息请参见《Commander SK 高级用户指南》。

6.4 监视参数

以下只读（RO）参数可帮您诊断驱动器故障，请参见图 8-1 诊断逻辑图第 48 页。

编号	功能	范围	缺省值
81	所选频率给定值	± 参数 02 HZ	RO
82	斜坡前给定	± 参数 02 HZ	RO
83	斜坡后给定	± 参数 02 HZ	RO
84	直流母线电压	0 到驱动器最大直流电压	RO
85	电机频率	± 参数 02 HZ	RO
86	电机电压	0 到驱动器额定电压	RO
87	电机速度	±9999 rpm	RO
88	电机电流	± 驱动器最大电流	RO
89	电机有功电流	± 驱动器最大电流	RO
90	开关量输入/出状态	0 到 95	RO
91	给定允许指示	OFF（0）或 On（1）	RO
92	反转运行选择指示	OFF（0）或 On（1）	RO
93	点动运行选择指示	OFF（0）或 On（1）	RO
94	模拟量输入1值	0 到 100 %	RO
95	模拟量输入2值	0 到 100 %	RO

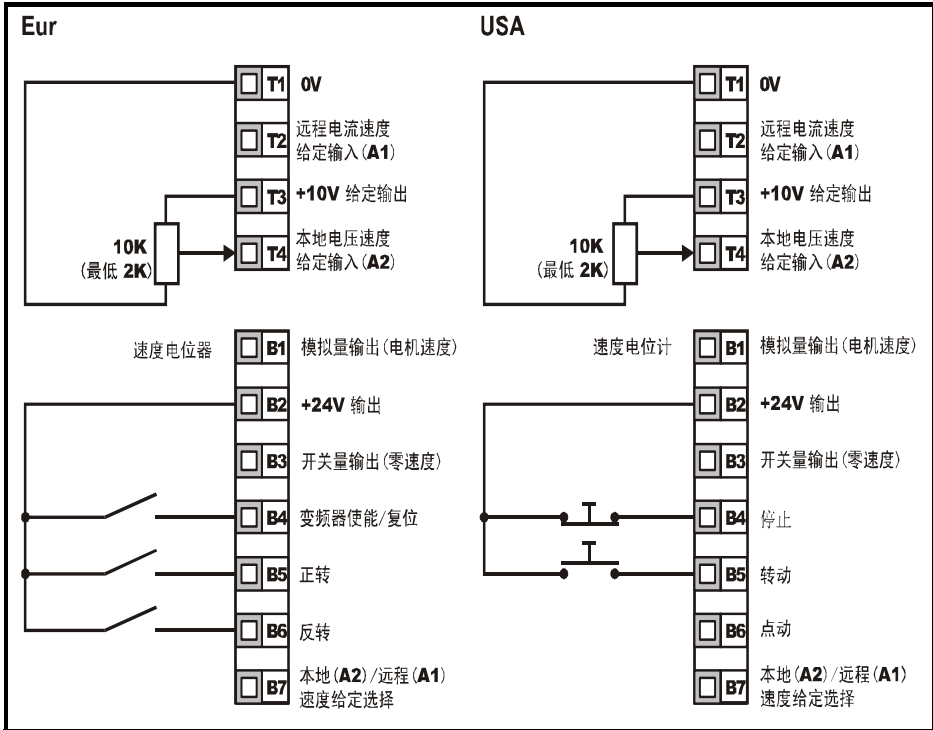
7 快速启动调试

本程序的编写依据是驱动器出厂缺省参数设置。



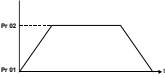
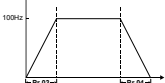
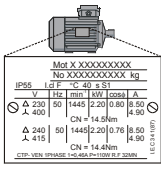
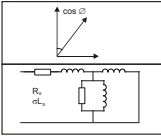

有关欧洲默认设置，请参阅 7.1 节端子控制。有关美国默认设置，请参阅第 45 页 7.2 节键盘控制。

7.1 端子控制

图 7-1 必需的最少控制端子连线



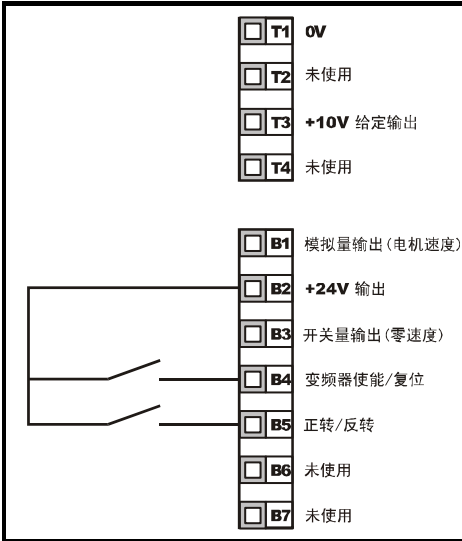
端子B7断开：选中本地电压速度给定 (A2)

步骤	详细说明	
加电前	确保： <ul style="list-style-type: none"> • 未给出驱动器使能信号，端子 B4 断开 • 未给出运行信号，端子 B5/B6 断开 • 电机已与驱动器建立连接 • 电机与驱动器的 Δ 或 Y 连接正确 • 驱动器所连接电源电压正确 	
驱动器加电	确保： <ul style="list-style-type: none"> • 驱动器显示：h 00 	
输入最小和最大速度	输入： <ul style="list-style-type: none"> • 最小速度 Pr 01 (Hz) • 最大速度 Pr 02 (Hz) 	
输入加速时间和减速时间	输入： <ul style="list-style-type: none"> • 加速时间 Pr 03 (s/100 Hz) • 减速时间 Pr 04 (s/100 Hz) 	
输入电机铭牌详细资料	输入： <ul style="list-style-type: none"> • Pr 06 中的电机额定电流 (A) • Pr 07 中的电机额定速度 (rpm) • Pr 08 中的电机额定电压 (V) • Pr 09 中的电机额定功率 因素 • 如果所用电机不是标准的 50/60 Hz 电机，则应对 Pr 39 进行相应设置 	
自整定就绪		
启用和运行驱动器	关闭： <ul style="list-style-type: none"> • 启用、正转或反转信号 	
自整定	Commander SK 将在电机上执行非旋转式自整定。显示屏会交替闪烁“Auto”和“tunE”，以表明电机正在执行自整定。为了确保自整定能正常执行，电机必须保持静止。驱动器在每一次加电之后的第一次启动时将会执行非旋转式自整定。如果对特定应用而言该操作会导致发生问题，那么就应将 Pr 41 设置为需要的值。	
自整定完成	自整定完成时，显示屏会出现： Fr 00	
运行就绪		
运行	驱动器已准备就绪，可以运行电机了。	
增加和减小速度	旋转速度电位计可以增加和减小电机的速度。	
停机	要使用斜坡控制让电机停机，就需要断开正转或反转端子。如果在电机运行过程中断开使能的端子，电机就会自由运行。	

7.2

键盘控制

图 7-2 控制端子所需的最少连线



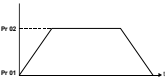
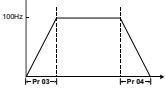
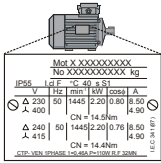

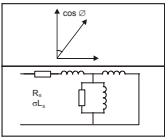






注意

通过变频器的显示器实施正转/反转切换

- 把Pr 71 设置为 8.23
- 把Pr 61 设置为 6.33
- 按下停机/复位按键

端子 B5 则被设置为正转/反转端子

步骤	详细说明	
加电前	确保： <ul style="list-style-type: none"> • 未给出驱动器使能信号，端子 B4 断开 • 电机已与驱动器建立连接 • 电机与驱动器的△或Y连接正确 • 驱动器所连接电源电压正确 	
驱动器加电	确保： <ul style="list-style-type: none"> • 驱动器显示：h 00 	
输入最小和最大速度	输入： <ul style="list-style-type: none"> • 最小速度 Pr 01 (Hz) • 最大速度 Pr 02 (Hz) 	
输入加速时间和减速时间	输入： <ul style="list-style-type: none"> • 加速时间 Pr 03 (s/100 Hz) • 减速时间 Pr 04 (s/100 Hz) 	
设置键盘控制	输入： <ul style="list-style-type: none"> • PAd 到 Pr 05 中 	
设置键盘控制详细资料	输入： <ul style="list-style-type: none"> • Pr 06 中的电机额定电流 (A) • Pr 07 中的电机额定速度 (rpm) • Pr 08 中的电机额定电压 (V) • Pr 09 中的电机额定功率因素 • 如果所用电机不是标准的 50/60 Hz 电机，则应对 Pr 39 进行相应设置 	
自整定就绪		
启用和运行驱动器	关闭： <ul style="list-style-type: none"> • 使能信号 • 按  运行键 	
自整定	Commander SK 将在电机上执行非旋转式自整定。 显示屏会交替闪烁“Auto”和“tunE”，以表明电机正在执行自整定。为了确保自整定能正常执行，电机必须保持静止。 驱动器在每一次加电之后的第一次启动时将会执行非旋转式自整定。如果对特定应用而言该操作会导致发生问题，那么就应将 Pr 41 设置为需要的值。	
自整定完成	自整定完成时，显示屏会出现： Fr 00	
运行就绪		
运行	驱动器已准备就绪，可以运行电机了。	
增加和减小速度	按  向上键可以增加速度 按  向下键可以减小速度	
停机	按  停机/复位键可以让电机停机	


8 诊断



驱动器出现故障时切勿尝试自行修复，请将其返还厂家进行检修。

警告

跳闸代码	现象	可能的原因
UV	直流母线电压过低	交流电源电压低 当使用外部直流电源供电时，直流母线电压低
OV	直流母线电压过高	对机器的惯量而言，减速时间设置过小机械负荷驱动电机
OI.AC**	驱动器输出瞬间过电流	加速时限不足 在驱动器输出端发生相对或相对地短路 驱动器需要对电机进行自整定 电机或电机连线变更，驱动器对电机重新进行自整定
OI.br**	制动电阻瞬间过电流	制动电阻通过了过量制动电流 制动电阻阻值过低
O.SPd	超速	电机速度过大（通常由机械负荷驱动电机而导致）
tunE	自整定未完成就已停机	在自整定完成前运行命令已取消
It.br	制动电阻上的 I _{2t} 过载	制动电阻能量过大
It.AC	驱动器输出电流 I _{2t} 过载	机械负荷过大 在驱动器输出端发生相对相或相对地短路时的高阻抗驱动器 需要针对电机重新进行自整定
O.ht1	IGBT 过热	IGBT 软件保护过热
O.ht2	驱动器散热片的过热现象	散热片温度超过允许的上限
th	电机热敏电阻故障	电机温度过高
O.Ld1*	用户 +24V 或开关量输出过载	+24 V 输出端负荷过大或发生短路
O.ht3	基于热模型的变频器过热	过热软件热模型
cL1	模拟量输入 1 电流模式、电流丢失	当选择 4-20 或 20-4 mA 模式时，输入电流小于 3 mA
SCL	串行通信失败超时	当驱动器采用远程方式时通信失败
EEF	驱动器内部 EEPROM 故障	可能丢失了参数值 (设置缺省参数，参见第 36 页参数 29)
PH	输入相不平衡或输入相丢失	某个输入相与驱动器断开连接（仅适用于 200/400 V 三相驱动器，不适用于双功率驱动器）
rS	未能成功测量电机定子电阻	对驱动器而言电机过小 驱动器电缆在测量过程中断开连接
CL.bt	控制字的初始化故障	控制字初始化故障
O.ht4	整流模块过热	整流模块的温度超过允许的最高温度
C.dAt	智能卡数据不存在	正在读取新/空智能卡
C.Acc	智能卡读/写失败	智能卡连接有问题或存在故障
C.rtg	智能卡/驱动器额定值改变	已经使用具有不同额定值的驱动器对智能卡进行了某些设定
O.cL	电流回路输入过载	输入电流超过 25 mA
HFxx trip	硬件过载	驱动器内部的硬件出现故障（参见《Commander SK 高级用户指南》）

* 发生 O.Ld1 跳闸时使能/复位端子无法实现复位，需要使用  停机/复位键。

** 发生这些跳闸后，您无法在 10 秒钟内实现复位。

有关驱动器跳闸可能原因的详细信息，请参见《Commander SK 高级用户指南》。

表 8-1 直流母线电压

驱动器额定电压	UA 跳闸	UV 复位	制动标准	0 V 跳闸
110V	175	215 *	390	415
200V	175	215 *	390	415
400V	330	425 *	780	830

注意 * 这些是可以为驱动器提供的绝对最小电流电压。

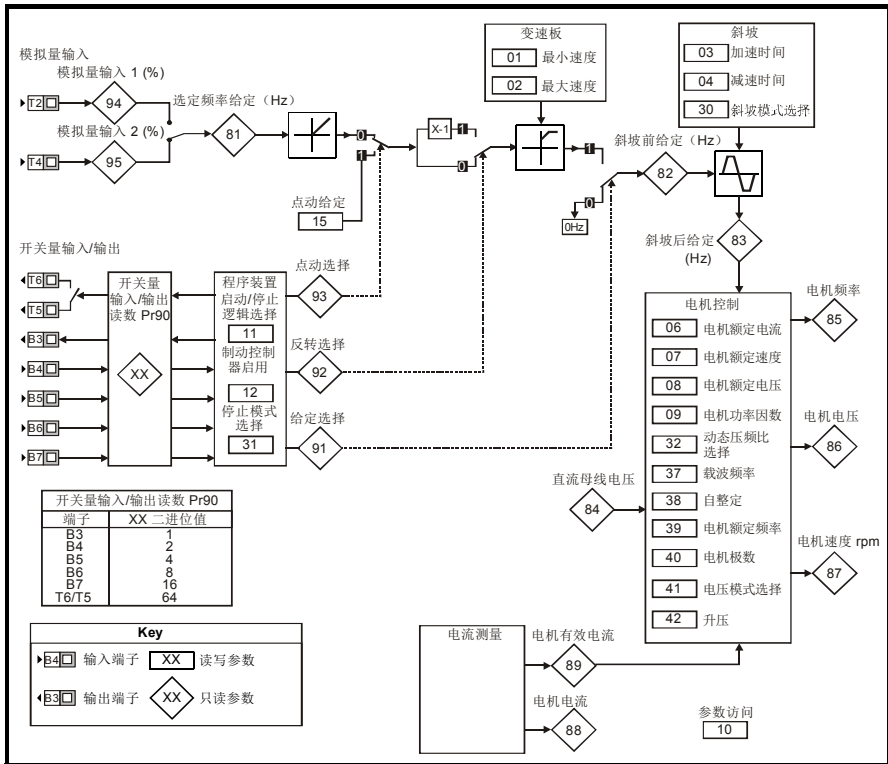
** 如果直流母线超过 0 V 跳闸等级，驱动器将出现 0 V 跳闸。

表 8-2 警报器警告

显示	现象	解决方案
OVL.d	Ixt过载	降低电机电流
hot	散热片 /IGBT 温度高	降低周围温度或降低电机电流
br.rS	制动电阻过载	参见《Commander SK 高级用户指南》
AC.Lt	驱动器达电流限	参见《Commander SK 高级用户指南》
FAIL	读卡失败	当变频器正常工作和未跳闸时读取卡数据，或卡为只读卡。

注意 如果出现警报器警告后未采取任何行动，驱动器将出现对应于适当故障代码的跳闸现象。

图 8-1 诊断逻辑图



冷却风扇控制 (仅限 B、C、D 型)

缺省情况下，驱动器的冷却风扇由驱动器散热器温度控制。当驱动器散热片温度低于 75 °C，冷却

风扇保持关闭状态，但温度超过 75 °C 时，则冷却风扇会运行，直到温度再次低于 65 °C，才会继续保持关闭即停机状态。

D 型 Commander SK 上的冷却风扇为双速风扇。驱动器可以控制风扇运行的速度，且该速度取决于驱动器散热器及驱动器热模型系统的温度。

详细信息，请参见 《Commander SK 高级用户指南》。

安全信息

额定值

机械安装

电气安装

键盘和显示屏

参数







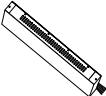




快速启动调试




诊断

选件

UL 列表信息

9 选件

选件名称	功能	图片
智能卡	将驱动器参数上传到智能卡进行存储，或为相同驱动器的设置提供捷径，也可将这些参数下载到替代驱动器上。	
LogicStick（逻辑棒）	插入驱动器前部的 LogicStick（逻辑棒），可让用户在驱动器中设定 PLC 功能。	
逻辑棒护套	该护套可用于集护逻辑棒	
SM-I/O Lite*	不带实时时钟的附加输入/输出模块	
SM-I/O Timer*	带实时时钟的附加输入/输出模块	
SM-I/O 120V*	附加输入/输出模块	
SM-I/O PELV*	符合 NAMUR NE37 规定的隔离 I/O 模块（适用于化工应用场合）	
SM-I/O 24V 受保护*	过压保护可达 48V 的附加输入/出模块，1x 模拟输出，4x 数字输入/输出，3x 数字输入，1x 继电器输出	
SM-I/O 32*	带 32 个开关量输入/输出外加的输入/输出模块	
SM-PROFIBUS-DP-V1*	现场总线通信模块	
SM-DeviceNet*		
SM-CANopen*		
SM-INTERBUS*		
SM-Ethernet*		
SM-LON*		
SM-EtherCAT*		
SM-Keypad Plus	满足 IP54（NEMA 12）标准的面板安装式远端 LCD 多语种文字键盘显示屏，带附加帮助键	
SK-键盘远程	满足 IP54（NEMA 12）标准的面板安装式远端 LED 显示屏，带附加功能键	
EMC 滤波器	这些附加的滤波器可与驱动器自身的内部 EMC 滤波器协同工作，以满足敏感设备的使用要求。	
SK-Bracket	电缆架	
NEMA 1 盖子	可使驱动器满足 NEMA 1 标准的顶盖和侧盖	
CT 通信电缆	带隔离的 RS232 到 RS485 转换电缆。当您使用 CTsoft 或 SyPTLite 将 PC/ 笔记本电脑连接到驱动器上时，需要用到本元件。	
CT USB 通信电缆	带隔离的 RS232 到 RS485 转换电缆。当您使用 CTsoft 或 SyPTLite 将 PC/ 笔记本连接到驱动器上时，需要用到本元件。	

选件名称	功能	图片
交流输入电抗器	可降低电网谐波	
CTSoft	供 PC 或笔记本电脑使用的软件，可让用户试用与存储参数设置。	
SyPTLite	供 PC 或笔记本电脑使用的软件，可让用户在驱动器内设定 PLC 功能。	
NEMA 1+ UL 1类套件	金属密封底盖板，顶盖板以及侧面板能保证驱动器遵守 UL1 类要求	

* 仅适用于 B、C、D 型

有关以上所有选件的详细信息，请访问 www.controltechniques.com。

9.1 文件

除《*Commander SK 初级指南*》之外，我们还提供 Commander SK 的许多其它指南：

Commander SK 技术数据指南

它提供驱动器的全部技术数据，如：

- 熔断器尺寸
- 污染等级
- 重量
- 电缆尺寸
- 振动规格
- 损耗
- 制动电阻信息
- 湿度
- 额定值下降信息
- 国际防护等级符号
- 高度
- EMC 滤波器信息

Commander SK 高级用户指南

本指南提供驱动器所有高级参数和串行通信的详细信息，此外，还列举了驱动器设置示例。

选件模块用户指南/安装表

这些指南提供 Commander SK 的各种可用选件的详细信息和设置说明。

10 UL 列表信息

表 10-1 许可

	CE 许可	欧洲
	C Tick 许可	澳大利亚
	UL / cUL 许可	美国和加拿大

10.1 UL 信息 (Commander SK A, B, C 和 D 型)

Control Techniques UL 文件编号为 E171230。UL 认证的确认信息可查阅 UL 网站：www.ul.com。

10.1.1 符合性

只有遵守以下规则，本驱动器方能满足 UL 认证要求：

- 安装中只能使用 Class 1 60/75 °C (140/167 °F) 铜线
- 驱动器操作环境的温度不超过40 °C (104 °F)
- 使用4.1 电源端子连线中指定的端子紧固力矩
- 驱动器需安装在独立的电气屏柜中。本驱动器满足 UL“开放式”屏柜等级
- 经 UL 认证的 CC 级别快速熔断器（如 Bussman Limitron KTK 系列、Gould Amp-Trap ATM 系列）或同等产品用于交流电源。

10.1.2 交流电源规格

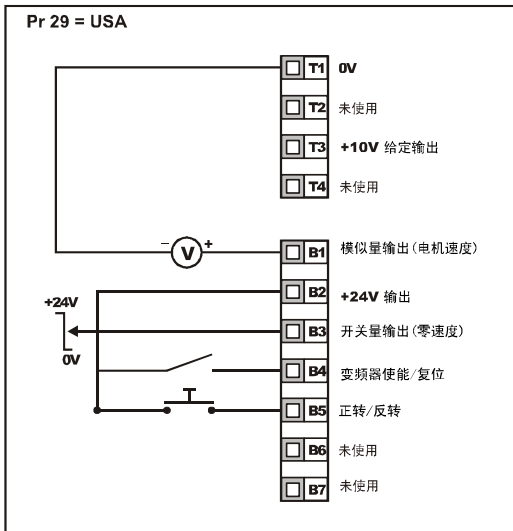
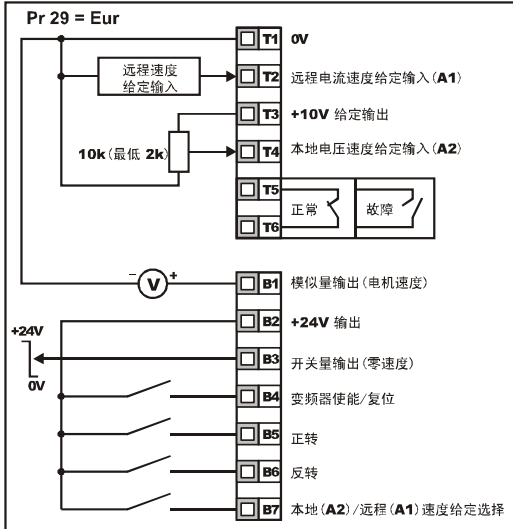
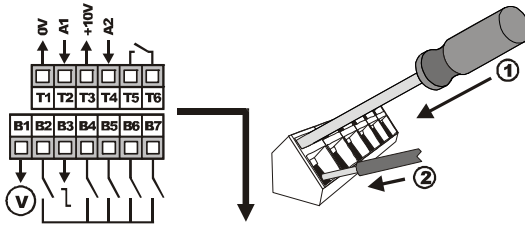
该驱动器适用于能在最高电压为 264 Vac RMS (200 V 驱动器)、528 Vac RMS (400 V 驱动器) 或 132 Vac RMS (110 V 驱动器) 下提供不超过 100,000 A RMS 对称电流的电路。

10.1.3 电机过载保护

本驱动器提供电机过载保护。过载保护水平为 150 % 的全负荷电流。为了确保该保护功能正常操作，您需要在参数 06 中输入电机额定电流。您可以根据需要将保护水平调到 150 % 以下。详细信息请参考《Commander SK 高级用户指南》。

10.1.4 过速保护

本驱动器提供过速保护。但是，它所提供的保护低于独立的高完整性过速保护元件所能达到的保护水平。



0472-0022-12

驱动世界发展.....



Control Techniques A leader in intelligent drives, drive systems & Solar PV energy

尼得科 **Control Techniques** (简称**尼得科CT**)

2017年3月, **Control Techniques** 加入尼得科集团, **Control Techniques** 以其40多年来驱动技术领域专业经验, 为客户提供高性能, 高可靠性的能效型产品。其先进的数据技术包括交、直流驱动器和伺服电机与控制器。我们致力于工业自动化发展, 从英国总部的产品开发, 到全球45个自动化中心, 能够为您提供全方位行业解决方案。

Control Techniques 一直是驱动器领域的专家和运动控制技术的全球领导者。

在中国, 我们(上海绿创)是尼得科 **Control Techniques** 一级代理商和维修中心。为客户提供专业, 全面, 快速的驱动解决方案与最优质的售后技术维修等整体服务。

关于尼得科CTI上海绿创

上海绿创自动化设备有限公司(原上海盛控)是一家高科技民营企业, 位于上海闵行区莘庄镇。

本公司为尼得科CT(**Control Techniques**)一级代理商&维修服务中心

ABB葆德一级代理商及全国技术服务中心 & 安川变频伺服全国重点分销中心

专业提供变频器维修, 直流调速器维修, 伺服驱动器维修, 伺服电机维修及相关技术服务等

如需了解详情, 请你浏览网站: <http://www.ams-ct.com>; 联系电话: 021-51093390



为了快速的获得服务与支持, 您可以通过以下方式联系我们:

总机: +86-021-51093390 直线: +86-021-34172694

传真: +86-021-51093390*8016 021-64785447

地址: 上海市闵行区园文路28号金源中心1019室

网址: <http://www.shlc-ct.com>

邮箱: shlc@shlc-ct.com

24 x 365小时全天候为用户电话支持、受理商务及技术咨询。

全国免费客服热线: **400-021-5108**



轻松一扫描, 即刻体验!

本手册中的信息仅作参考之用, 不具有任何合同性质。由于艾默生驱动与电机在不断对自己的产品进行发展完善, 因此不确保本手册信息的准确性。此外, 艾默生驱动与电机保留随时修改产品的权利, 修改详情恕不另行通知。