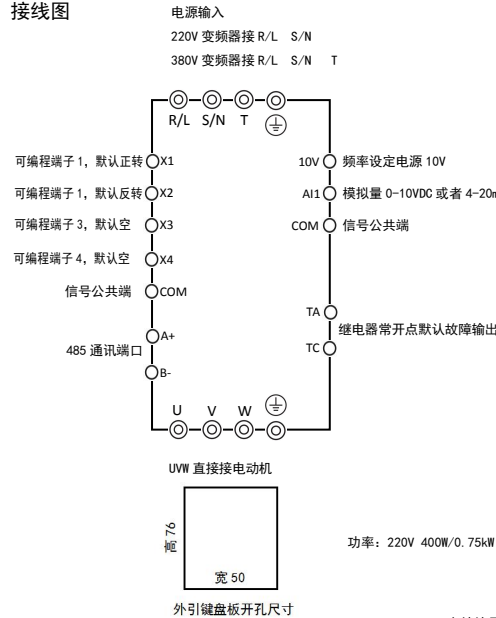


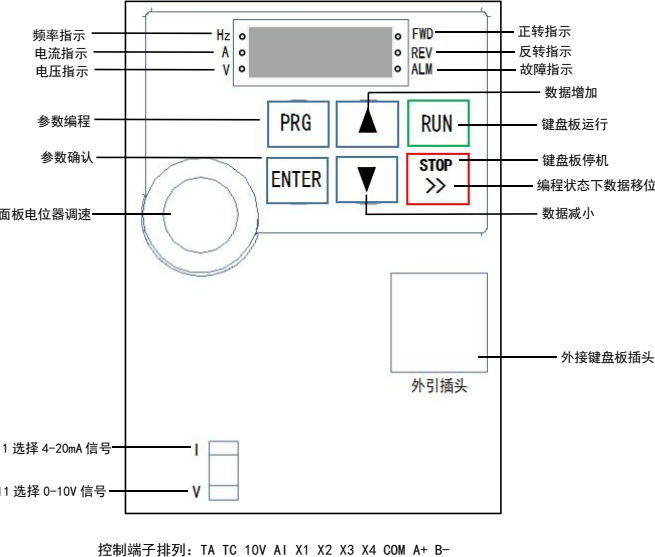
EJ100M-A 变频器简易使用手册 A

一、接线图



文档编号: F110210119A01

二、键盘板说明



-2-

四、简易参数

○—任何状态下均可修改的参数 ×—运行状态下不可修改的参数

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

功能码	名称	内容	出厂设定	更改
F0.00	电机控制方式	0: 矢量控制 1: 保留 2: V/F 控制	2	×
F0.01	命令源选择	0: 操作面板运行 1: 端子运行 2: 通讯运行	0	○
F0.02	主频率源 X 选择	0: 数字给定 1 (预置频率 F0.03, 操作面板▲▼键可改) 1: 数字给定 2 (预置频率 F0.03, 端子 UP/DOWN 可修改) 2: AI1 模拟 (0~20mA/0~10V) 5: 保留 3: 外引面板电位器 7: 保留 4: 本体面板电位器 6: 多段速 8: PID 9: 通讯给定	4	○
F0.03	预置频率	该设定值是频率数字给定初始值	50.00	○
F0.04	运行方向	0: 方向一致 1: 方向相反	0	×
F0.05	最大频率	最大输出频率是变频器允许输出的最高频率	50.00	×
F0.06	上限频率	运行频率不能超过该频率	50.00	×
F0.07	下限频率	运行频率不能低于该频率	0.00	×
F0.08	载波频率	数值大电机噪音小同时变频器温升变大, 实际小调整	机型设定	○
F0.09	加速时间	变频器从零频加速到最大输出频率所需时间	机型设定	○
F0.10	减速时间	变频器从最大输出频率减速到零频所需时间	机型设定	○
F1.00	电机额定功率	设置电机参数	机型设定	×
F1.01	电机额定电压		机型设定	×
F1.02	电机额定电流		机型设定	×

-3-

功能码	名称	内容	出厂设定	更改
F1.03	电机额定频率	设置电机参数	50.00	×
F1.04	电机额定转速		机型设定	×
F2.00	点动运行频率	设置点动正转运行频率	10.00	○
F2.01	点动加速时间	设置点动加速时间	机型设定	○
F2.02	点动减速时间	设置点动减速时间	机型设定	○
F2.03	停机方式	0: 减速停机 1: 自由停机	0	×
F2.10	转矩提升设置	手动转矩提升量	机型设置	×
F2.11	转矩提升截止	0.00~电机额定频率	15.00	×
F2.12	低于下限动作	0: 以下限频率运行 1: 零频运行 2: 停机	0	×
F2.16	多段速频率 0	设置多段速频率 0	5.00	○
F2.17	多段速频率 1	设置多段速频率 1	10.00	○
F2.18	多段速频率 2	设置多段速频率 2	15.00	○
F2.19	多段速频率 3	设置多段速频率 3	20.00	○
F2.20	多段速频率 4	设置多段速频率 4	25.00	○
F2.21	多段速频率 5	设置多段速频率 5	37.50	○
F2.22	多段速频率 6	设置多段速频率 6	50.00	○
F2.23	多段速频率 7	设置多段速频率 7	0.00	○
F2.32	参数初始化	0: 无 1: 所有用户参数恢复出厂 2: 清除故障记录	0	×
F3.06	FWD/REV 端子	0: 二线式 1 1: 二线式 2 2: 三线式 1 3: 三线式 2	0	×
F3.07	上电端子功能	0: 上电时端子运行无效 1: 上电时端子运行有效	0	○

-4-

功能	名称	内容	出厂设定	更改
F3.00	输入端子 X1 功能	0: 控制端闲置 1: 正转 (FWD) 2: 反转 (REV)	1	×
F3-01	输入端子 X2 功能	3: 三线式运转控制 4: 正转点动 5: 反转点动	2	×
F3.02	输入端子 X3 功能	6: 频率递增指令 (UP) 7: 频率递减指令 (DOWN)	0	×
F3.03	输入端子 X4 功能	8: 自由停机 9: 外部复位信号输入 (RST)	0	×
		11: 外部故障常开输入 12: 多段速选择 S1		
		13: 多段速选择 S2 14: 多段速选择 S3		
F3.11	AI 输入下限	设置 AI 下限	0.00	○
F3.12	AI 下限对应设	设置 AI 下限对应设定, 该设定对应上限频率的百分	0.0%	○
F3.13	AI 输入上限	设置 AI 上限	10.00	○
F3.14	AI 上限对应设	设置 AI 上限对应设定, 该设定对应上限频率的百分	100.0%	○
F3.21	继电器 R 输出	1: 变频器运行中 2: 变频器故障	2	×
F5.00	PID 给定量输入	0: F5.01 设定。1: AI 7: 压力给定 (MPa、Kg)	7	○
F5.01	给定量数字设	仅当 PID 给定通道选择数字给定 (F5.00 为 0) 时有效。	50.0%	○
F5.02	PID 反馈量输入	0: AI	0	○
F5.04	传感器量程	0.0~6000.0 (MPa、Kg)	10.0	○
F6.00	通讯兼容选择	0: 380 1: DELT M	1	○
F6.01	通讯波特率	5: 9600BPS	5	×
F6.02	数据格式	0: 无校验 N81 1: 偶校验 E81 2: 奇校验 O81	0	×
F6.03	本机地址	设置本机地址, 0 为广播地址。	1	×
监控参数				
d-00	输出频率	0.00~最大输出频率	0	◆
d-01	设定频率	0.00~最大输出频率	0	◆

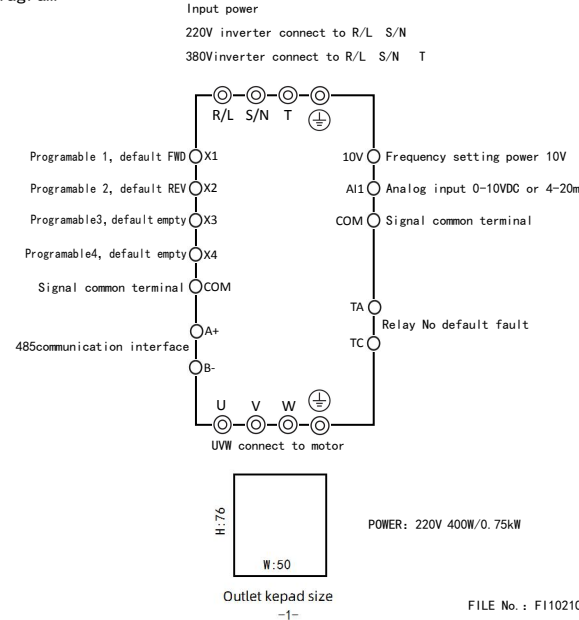
-5-

功能	名称	内容			出厂设定	更改
d-02	输出电压	0~999V			0	◆
d-03	母线电压 (V)	0~999V			0	◆
d-04	输出电流	0.0~6000.0A			0	◆
d-06	模拟输入	0.00V/0.00mA~10.00V/20.00mA			0	◆
d-10	PID 设定值 (V)	0.00~10.00V			0	◆
d-11	PID 反馈值 (V)	0.00~10.00V			0	◆
d-16	模块温度℃	0.0℃~+110.0℃			0	◆
d-25	当前故障频率				0	◆
d-26	当前故障电流				0	◆
d-27	当前故障电压				0	◆
d-30	PID 压力设定	0.0~100.0 (bar/Kg)			0	◆
d-31	PID 压力反馈	0.0~100.0 (bar/Kg)			0	◆
故障代码						
Err01	功率模块故障	Err06	减速运行中过	Err11	电机过载	
Err02	加速运行中过	Err07	匀速运行中过	Err13	输出侧缺相	
Err03	减速运行中过	Err08	停机时过压	Err14	散热器过热	
Err04	匀速运行中过	Err09	运行中欠压	Err15	外部设备故障	
Err05	加速运行中过	Err10	变频器过载	Err16	RS485 通讯故障	
声明：1、请严格按照手册接线使用； 2、本产品出厂之日质保 12 个月，凡涉及产品品质问题，免费维修处理，产品以外的其它任何连带责 任均不承担。3、更多关于产品参数请联系销售索取详细电子版资料。						

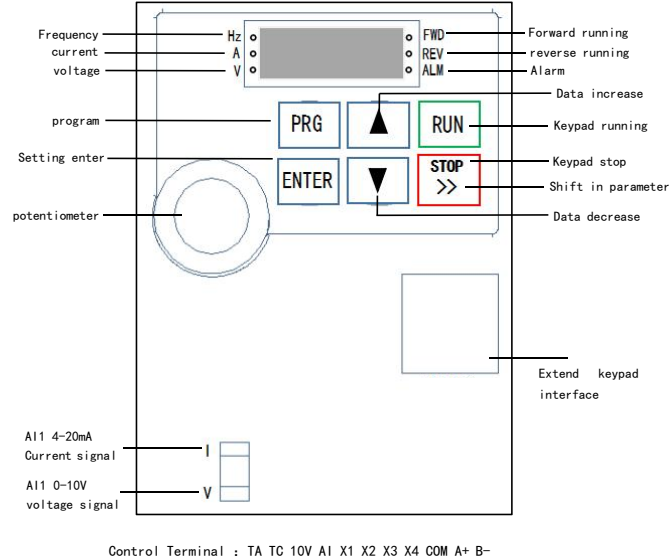
-6-

EJ100M-A Simple User Manual A

Diagram



Keypad Description



Parameter

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

Code	Name	Description	Default	Modify
F0.00	Control mode	0: vector control 1: reserved 2: V/F mode	2	X
F0.01	Command source	0: keypad 1: terminal 2: communication	0	○
F0.02	Main frequency source X selection	0: digital 1 (F0.03 or keypad▲▼) 1: digital 2 (F0.03 or keypad▲▼) 2: AI (0~20mA/0~10V) 4: potentiometer 6: multi_section speed 8: PID 9: communication setting	4	○
F0.03	Pre_frequency	The original digital frequency	50.00	○
F0.04	Running direction	0: the same direction 1: the reverse direction	0	X
F0.05	Max frequency		50.00	X
F0.06	Upper frequency		50.00	X
F0.07	Lower frequency		0.00	X
F0.08	Carrier frequency		By size	○
F0.09	Accelerate time		By size	○
F0.10	Decelerate time		By size	○
F1.00	Motor rated power	Setting motor parameters	By size	X
F1.01	Motor rated voltage		By size	X
F1.02	Motor rated current		By size	X

Code	Name	Description	Default	Modify
F1.03	Rated frequency	Setting motor parameters	50.00	X
F1.04	Rated speed		By size	X
F2.00	Jog frequency	Set the jog frequency	10.00	○
F2.01	Jog up time	Set the jog acceleration time	By size	○
F2.02	Jog down time	Set the jog deceleration time	By size	○
F2.03	Stop mode	0: slowdown to stop 1: coast to stop	0	X
F2.10	Torque boost	Hand torque boost	By size	X
F2.11	Cutoff Fre.	0.00~motor rated frequency	15.00	X
F2.12	Lower action	0: lower running 1: 0 running 2: stop	0	X
F2.16	Multi-speed0	Set the Multi-speed0 frequency	5.00	○
F2.17	Multi-speed1	Set the Multi-speed1 frequency	10.00	○
F2.18	Multi-speed2	Set the Multi-speed2 frequency	15.00	○
F2.19	Multi-speed3	Set the Multi-speed3 frequency	20.00	○
F2.20	Multi-speed4	Set the Multi-speed4 frequency	25.00	○
F2.21	Multi-speed5	Set the Multi-speed5 frequency	37.50	○
F2.22	Multi-speed6	Set the Multi-speed6 frequency	50.00	○
F2.23	Multi-speed7	Set the Multi-speed7 frequency	0.00	○
F2.32	Initial value	1: all factory valve 2: clear record	0	X
F3.06	FWD/REV mode	0: 2 line 1 1: 2 line 2 2: 3 line1 3: 3 line 2	0	X
F3.07	Power on mode	0: valid 1: invalid	0	○

Code	Name	Description	Default	Modify
F3.00	X1 function	0: reserved 1: forward 2: reverse	1	X
F3-01	X2 function	3: 3 line mode 4: forward jog 5: reverse jog	2	X
F3.02	X3 function	6: frequency up 7: frequency down	0	X
F3.03	X4 function	8: coast to stop 9: outer reset signal 11: outer fault NO input 12: multi_speed S1	0	X
F3.11	AI lower	Set the lower voltage of AI	0.00	○
F3.12	AI lower %	Set the lower voltage of AI to %	0.0%	○
F3.13	AI upper	Set the upper voltage of AI	10.00	○
F3.14	AI upper %	Set the upper voltage of AI to %	100.0%	○
F3.21	Relay R	1: in running state 2: in fault state	2	X
F5.00	PID given valve	0: F5.01set. 1: AI 7: pressure given MPa Kg	7	○
F5.01	Digital given	When F5.00=0, f5.01 valid	50.0%	○
F5.02	PID feedback	0: AI	0	○
F5.04	Sensor range	0.0~6000.0 (MPa, Kg)	10.0	○
F6.00	communication	0: 380 1: DELT M	1	○
F6.01	Baud rate	5: 9600BPS	5	X
F6.02	Date format	0: No check N81 , 1: even check E81, 2: odd check O81	0	X
F6.03	Local address	Set the local address, 0 is broadcast address.	1	X
Monitor Parameters				
d-00	Output frequency	0.00~max output frequency	0	◆
d-01	Setting frequency	0.00~max output frequency	0	◆

Code	Name	Description	Default	Modify	
d-02	Output voltage	0~999V	0	◆	
d-03	Bus voltage (V)	0~999V	0	◆	
d-04	Output current	0.0~6000.0A	0	◆	
d-06	AI (V/mA)	0.00V/0.00mA~10.00V/20.00mA	0	◆	
d-10	PID given value (V)	0.00~10.00V	0	◆	
d-11	PID feedback value	0.00~10.00V	0	◆	
d-16	Module temperature	0.0℃~+110.0℃	0	◆	
d-25	Current fault fre.		0	◆	
d-26	Current fault I		0	◆	
d-27	Current fault V		0	◆	
d-30	PID pres set	0.0~100.0 (bar/Kg)	0	◆	
d-31	PID pres feedback	0.0~100.0 (bar/Kg)	0	◆	
Fault code					
Err01	Module fault	Err06	Overvoltage in DEC	Err11	Overload of motor
Err02	Overcurrent in ACC	Err07	Overvoltage in SDE	Err13	Lack phase of
Err03	Overcurrent in DEC	Err08	Overvoltage when stop	Err14	heat sink Overheat
Err04	Overcurrent in SDE	Err09	lowvoltage when stop	Err15	Outer fault
Err05	Overvoltage in ACC	Err10	Overload of inverter	Err16	RS485 fault
Notes: 1、please followed this user manual and connect line in the right way; 2、this product guaranteed for 12 months. When the quality of products involved, free maintenance treatment; Any joint and several liability other than the product shall not be assumed; 3、For more information, please contact sale for electronic files					