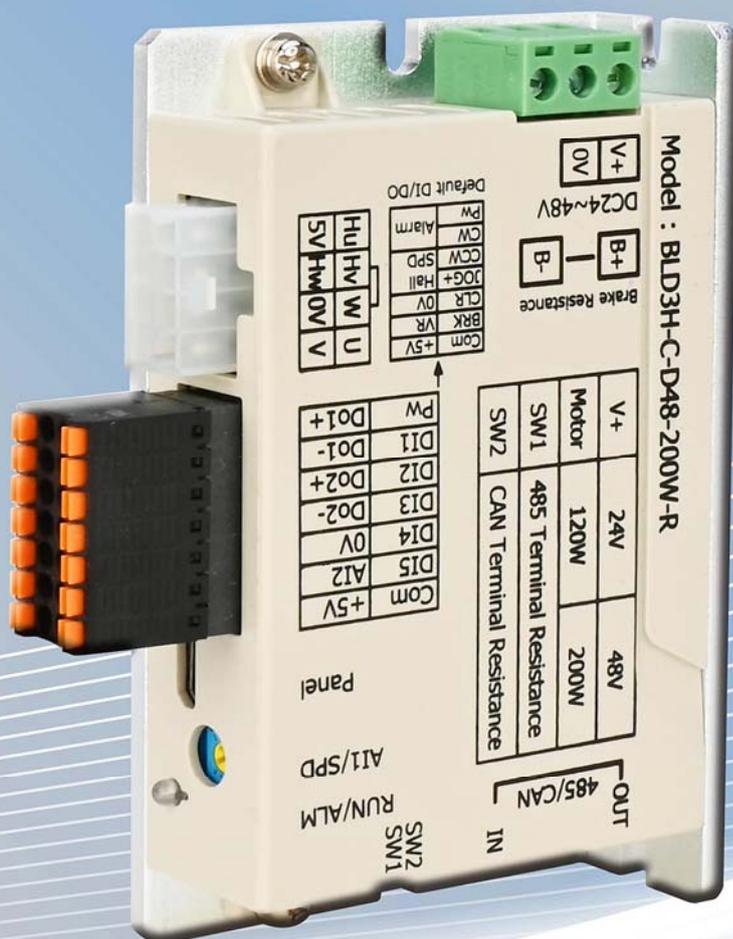




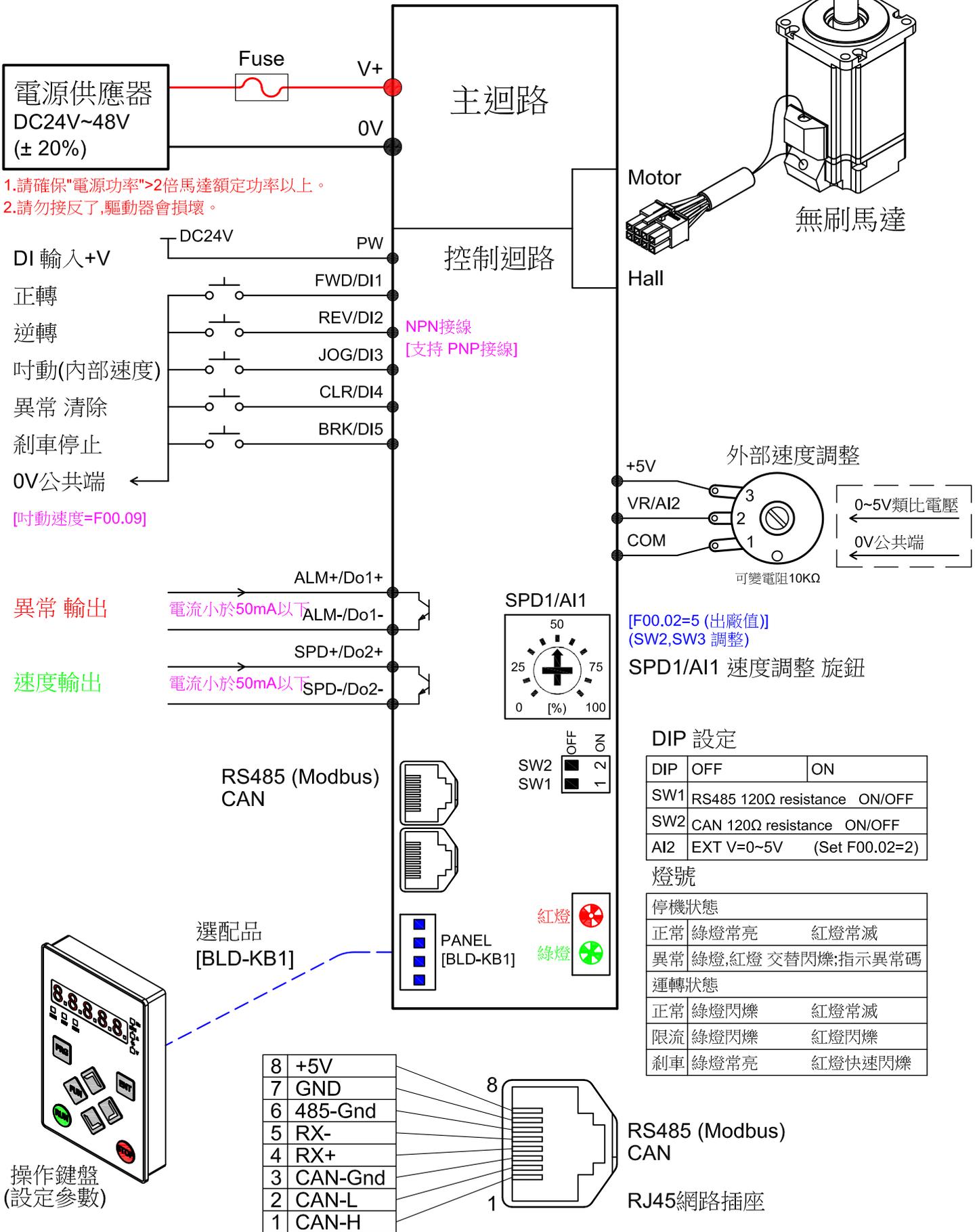
規格

- ◆適合DC24V 120W / DC48V 200W以下無刷馬達使用
- ◆速度/扭矩模式,內建VR調速
- ◆輸入點 CW/CCW/JOG+/CLR/BRK
- ◆輸出點 Alarm/Spd pls(可設定功能)
- ◆通訊RS485 Modbus RTU



BLD3H-C-D48-200W-R 無刷驅動器說明書

BLD3H-C-D48-200W-R 無刷驅動器



F00 組 基本功能組					
功能碼	名稱	參數詳細說明	設定範圍	預設值	R/W
F00.00	速度控制模式	0：V/F 方波模式(測試模式) 1：HOL 霍爾方波開環 2：HCL 霍爾方波閉環 3：HVC 霍爾向量 4：SVC 無感向量(測試模式)	0~4	3	R/W*
F00.01	運行指令選擇	0：鍵盤運行指令通道 (LED 熄滅) 1：端子運行指令通道 (LED 閃爍) 2：通訊運行指令通道 (LED 點亮)	0~2	1	R/W
F00.02	速度給定選擇	0：鍵盤數字設定 1：模擬量 AI1 設定 (旋鈕電位器) 2：模擬量 AI2 設定 (外部電壓) 3：Modbus 通訊設定 (RS485) 4：多段速設定 5：預留 6：簡易 PLC 設定 (F04 組) 7：高速脈衝輸入設定 (F05.00 選擇 HDI) 8：CAN 通訊設定	0~8	1	R/W
F00.03	運行頻率上限	F00.04(最小頻率)~500.00Hz	F00.04~500.00Hz	250.00Hz	R/W*
F00.04	運行頻率下限	0.00Hz~F00.03(最大頻率)	0.00Hz~F00.03Hz	4.00Hz	R/W*
F00.05	通訊運行指令通道選擇	0：MODBUS 通訊通道(RS485) 1：CAN 通訊通道	0~1	0	R/W*
F00.06	極對數設置選擇	0：功能碼設定 (F02.05)	0	0	R/W*
F00.07	電流設置選擇	0：功能碼設定 (F02.04)	0	0	R/W*
F00.08	加減速時間設置選擇	0：功能碼設定 (F00.11、F00.12)	0	0	R/W*
F00.09	點動設定頻率	0.00 Hz~F00.03 (最大頻率)	0.00~F00.03	10.00Hz	R/W
F00.10	鍵盤設定頻率	0.00 Hz~F00.03 (最大頻率)	0.00~F00.03	250.00Hz	R/W
F00.11	加速時間 1	0.1~600.0s	0.1~600.0	1.0	R/W
F00.12	減速時間 1	0.1~600.0s	0.1~600.0	1.0	R/W
F00.13	運行方向選擇	0：默認方向運行 1：相反方向運行 2：禁止反轉運行	0~2	0	R/W
F00.14	載波頻率設定	8.0~20.0kHz	8.0~20.0	12.0	R/W*
F00.15	功能參數恢復	0：無操作 1：恢復功能碼 2：恢復 CANOPEN 通訊參數 3：恢復所有參數	0~3	0	R/W*
F01 組：啟停控制組					
F01.00	起動運行方式	預留	0~2	0	R/W
F01.01	直接啟動開始頻率	預留	0.00~50.00	4.00Hz	R/W
F01.02	啟動頻率保持時間	預留	0.0~50.0	50.0s	R/W
F01.03	啟動前制動電流	預留	0.0~100.0	20.0%	R/W
F01.04	啟動前制動時間	預留	0.0~50.0	0.1s	R/W
F01.05	停機方式選擇	0：減速停車 1：自由停車	0~1	1	R/W

BLD3H-C-D48-200W-R , BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F01.06	正反轉死區時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F01.07	預留	0~1	0~1	0	RO
F01.08	電子剎車限流點	0.1%~200.0%	0.1~200.0	5.0%	R/W
F01.09	電子剎車調整時間	0.1~999.9s (0~100%占空比時間)	0.1~999.9	2.0s	R/W
F01.10	停止速度	0.00~50.00Hz 減速停機時有效	0.00~50.00	0.20Hz	R/W
F01.11	正反轉切換限制頻率	0.0~500.0Hz 減速停機時有效	0.0~500.0	50.0Hz	R/W
F01.12	電子剎車力矩保持時間	0.1~600.0s	0.1~600.0	0.0s	R/W*
F01.13	減速停機剎車使能	0：不使能 1 使能減速停機時剎車(F01.05=0 有效)	0~1	0	R/W*
F01.14	顯示減速比分子	顯示轉速 = 實際轉速*F01.15/F01.14	1~9999	1	R/W*
F01.15	顯示減速比分母		1~9999	1	R/W*
F02 組：電機參數組					
F02.00	電機額定功率	15W~2200W	15~2200	電機型號確定	R/W*
F02.01	電機額定頻率	0.01Hz~F00.03	F00.03	250.00	R/W*
F02.02	電機額定轉速	100~6000rpm	100~6000	電機型號確定	R/W*
F02.03	電機額定電壓	5.0~1200.0V	5.0~220.0	電機型號確定	R/W*
F02.04	電機額定電流	0.01~999.9A	0.01~999.9	電機型號確定	R/W
F02.05	電機極對數	1~20	1~20	電機型號確定	R/W*
F02.06	電機轉矩提升	0.0%~20.0%	0.0~20.0	3.0%	R/W
F02.07	電機轉矩提升截止	0.0%~50.0% (相對電機額定頻率)	0.0~50.0	20.0%	R/W
F02.08	特殊屬性設置	BIT0：1= HALL 計數反向,0=默認方向 BIT1：1=顯示設定轉速,0=顯示實際轉速	0x00~0xFF	0	R/W*
F02.09	電機定子電阻 1	電子電阻(mΩ)=F02.14*1000+F02.09	0.001~65.535	電機型號確定	R/W*
F02.10	電機 D 軸電感	0.01~600.00mH	0.01~600.00	電機型號確定	R/W*
F02.11	電機 Q 軸電感	0.01~600.00mH	0.01~600.00	電機型號確定	R/W*
F02.12	電機反電動勢係數	0.1~400.0V 電機額定轉速下線電壓有效值	0.1~400.0	電機型號確定	R/W*
F02.13	電機初始磁極位置	電角度：0.0~359.9	0.0~359.9	電機型號確定	R/W*
F02.14	電機定子電阻 2	電子電阻(mΩ)=F02.14*1000+F02.09	0~500	電機型號確定	R/W*
F02.15	預留	0~9999	0~9999	0	R/W*
F02.16	預留	0~9999	0~9999	0	R/W*
F02.17	預留	0~9999	0~9999	0	R/W*
F02.18	電機 HALL 角度選擇	0：使用默認角度 1：使用自學習角度(通過 F02.19=2 進行學習)	0~1	0	R/W*
F02.19	參數自學習 1.先設定電機參數 2.F02.18 設定為 1 3.F02.19 設定為 1,等待學習完成 4.02.19 設定為 2,等待學習完成	0：無 1：靜止自學習(電阻、電感) 2：旋轉自學習(電阻、電感、初始角度反電動勢) 註：自學習需設置好電機額定電壓、額定電流額定轉速電機極對數F02.00~F02.05)	0~2	0	R/W*

BLD3H-C-D48-200W-R, BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F02.20	電機型號選擇	小數點前數據：電機外形尺寸 小數點後數據：電機 子索引 [保留參數]	00.00~99.99	00.00	R/W*
F03 組 控制參數組					
F03.00	速度環比例增益 1	0~99.99	0~99.99	0.60	R/W
F03.01	速度環積分時間 1	0.000~9.999s	0.000~9.999s	0.040s	R/W
F03.02	速度環微分時間 1	0.000~9.999s	0.000~9.999s	0.000s	R/W
F03.03	切換低點頻率	0.00Hz~F03.05	0.00~F03.05	20.00Hz	R/W
F03.04	速度環比例增益 2	0~99.99	0~99.99	3.00	R/W
F03.05	速度環積分時間 2	0.000~9.999s	0.000~9.999s	0.060s	R/W
F03.06	速度環微分時間 2	0.000~9.999s	0.000~9.999s	0.010s	R/W
F03.07	切換高點頻率	F03.02~F00.03 (最大頻率)	F03.02~F00.03	50.00Hz	R/W
F03.08	速度環輸出濾波	0~8 (對應 0~2 ⁸)	0~8	4	R/W
F03.09	速度環輸出比例	0.0~200.0%	0.0~200.0	100.0%	R/W
F03.10	低頻回饋速度濾波	0~8 (對應 0~2 ⁸) 小於 F03.19 有效	0~8	2	R/W
F03.11	高頻回饋速度濾波	0~8 (對應 0~2 ⁸) 大於等於 F03.19 有效	0~8	2	R/W
F03.12	電流環比例增益	0~9.999	0~9.999	0.005	R/W
F03.13	電流環積分時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.001s	R/W
F03.14	前饋係數	0.0~200.0%	0.0~200.0	60.0%	R/W*
F03.15	母線電壓濾波	3~10 (對應 0~2 ¹⁰)	3~10	5	R/W
F03.16	電流環輸出濾波	3~10 (對應 0~2 ¹⁰)	3~10	4	R/W
F03.17	保護電流	0：相對於電機運行有效值電流 1：相對於電機運行平均值電流	0~1	0	R/W*
F03.18	電流環使能	0：不使能 1：使能	0~1	1	R/W*
F03.19	回饋速度切換點頻率	50.00~500.00Hz	50.00~500.00	180.00Hz	R/W
F04 組 簡易 PLC 及多段速組					
F04.00	簡易 PLC 方式	0：運行一次後停機 1：運行一次後保持最終值運行 2：迴圈運行 3~n：運行 n-1 次後停機	0~9999	0	R/W
F04.01	多段速 0	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.02	多段速 1	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.03	多段速 2	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.04	多段速 3	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.05	多段速 4	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.06	多段速 5	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.07	多段速 6	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.08	多段速 7	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W

BLD3H-C-D48-200W-R , BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F04.09	多段速 8	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.10	多段速 9	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.11	多段速 10	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.12	多段速 11	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.13	多段速 12	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.14	多段速 13	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.15	多段速 14	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.16	多段速 15	-100.0~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F04.17	第 0 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.18	第 1 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.19	第 2 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.20	第 3 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.21	第 4 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.22	第 5 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.23	第 6 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.24	第 7 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.25	第 8 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.26	第 9 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.27	第 10 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.28	第 11 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.29	第 12 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.30	第 13 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.31	第 14 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.32	第 15 段運行時間	0.0~999.9s(m)	0.0~999.9	0.0s	R/W
F04.33	PLC 再啟動方式選擇	0：從第一段開始重新運行 1：從中斷時刻的階段頻率繼續運行	0~1	0	R/W*
F04.34	多段時間單位選擇	0：秒 1：分鐘	0~1	0	R/W*
F05 組 輸入端子組					
F05.00	HDI 功能選擇	0：DI3 作為普通 IO 輸入 1：DI3 作為 HDI 高速脈衝輸入	0~1	0	R/W*
F05.01	DI1 端子功能選擇	0：無功能	0~63	1	R/W*
F05.02	DI2 端子功能選擇	1：正轉運行 2：反轉運行		2	R/W*
F05.03	DI3 端子功能選擇	3：三線式運行控制		4	R/W*
F05.04	DI4 端子功能選擇	4：正轉點動 5：反轉點動		7	R/W*
F05.05	DI5 端子功能選擇	6：自由停車		8	R/W*
F05.06	DI6 端子功能選擇	7：故障復位		0	R/W*

BLD3H-C-D48-200W-R, BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F05.07	DI7 端子功能選擇	8：電子剎車	0~63	0	R/W*
F05.08	DI8 端子功能選擇	9：外部故障輸入 10~13：預留	0~63	0	R/W*
F05.09	預留	14：正轉限位 15：反轉限位 16：多段速 1 17：多段速 2 18：多段速 3 19：多段速 4 其他：預留	0~63	0	R/W*
F05.10	輸入端子極性選擇	0x000~0x1FF	0x000~0x1FF	0x000	R/W
F05.11	開關量濾波時間	0.000~1.000s	0.000~1.000	0.010s	R/W
F05.12	虛擬端子設定	0x000~0x10F(0：禁止，1：使能) BIT0： DI1 虛擬端子 BIT1：DI2 虛擬端子 BIT2：DI3 虛擬端子 BIT3：DI4 虛擬端子 BIT4：DI5 虛擬端子 BIT5：DI6 虛擬端子 BIT6：DI7 虛擬端子 BIT7：DI8 虛擬端子	0x000~0x1FF	0x000	R/W*
F05.13	端子控制運行模式	0：兩線式控制 1 1：兩線式控制 2 2：三線式控制 1 3：三線式控制 2	0~3	0	R/W*
F05.14	DI1 端子閉合延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.15	DI1 端子關斷延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.16	DI2 端子閉合延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.17	DI2 端子關斷延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.18	DI3 端子閉合延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.19	DI3 端子關斷延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.20	DI4 端子閉合延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.21	DI4 端子關斷延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.22	DI5 端子閉合延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.23	DI5 端子關斷延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.24	DI6 端子閉合延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.25	DI6 端子關斷延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.26	DI7 端子閉合延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.27	DI7 端子關斷延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.28	DI8 端子閉合延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.29	DI8 端子關斷延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.30	HDI 端子閉合延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.31	HDI 端子關斷延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F05.32	AI1 下限值	0.00V~F05.34	0.00~F05.34	0.50V	R/W
F05.33	AI1 下限對應設定	-300.0%~300.0%	-300.0~300.0	0.0%	R/W

BLD3H-C-D48-200W-R , BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F05.34	AI1 上限值	F05.32~10.00V	F05.23~10.00	8.50V	R/W
F05.35	AI1 上限對應設定	-300.0%~300.0%	-300.0~300.0	100.0%	R/W
F05.36	AI1 輸入濾波時間	0.000s~9.999s	0.000~9.999	0.030s	R/W
F05.37	AI2 下限值	0.00V~F05.39	0.00V~F05.39	0.20V	R/W
F05.38	AI2 下限對應設定	-300.0%~300.0%	-300.0~300.0	0.0%	R/W
F05.39	AI2 上限值	F05.37~10.00V	F05.37~10.00	4.80V	R/W
F05.40	AI2 上限對應設定	-300.0%~300.0%	-300.0~300.0	100.0%	R/W
F05.41	AI2 輸入濾波時間	0.000s~9.999s	0.000~9.999	0.030s	R/W
F05.42	AI3 下限值	0.00V~F05.44	0.00V~F05.39	0.10V	R/W
F05.43	AI3 下限對應設定	-300.0%~300.0%	-300.0~300.0	0.0%	R/W
F05.44	AI3 上限值	F05.42~10.00V	F05.37~10.00	8.50V	R/W
F05.45	AI3 上限對應設定	-300.0%~300.0%	-300.0~300.0	100.0%	R/W
F05.46	AI3 輸入濾波時間	0.000s~9.999s	0.000~9.999	0.030s	R/W
F05.47	AI4 下限值	0.00V~F05.49	0.00V~F05.49	0.10V	R/W
F05.48	AI4 下限對應設定	-300.0%~300.0%	-300.0~300.0	0.0%	R/W
F05.49	AI4 上限值	F05.47~10.00V	F05.47~10.00	8.50V	R/W
F05.50	AI4 上限對應設定	-300.0%~300.0%	-300.0~300.0	100.0%	R/W
F05.51	AI4 輸入濾波時間	0.000s~9.999s	0.000~9.999	0.030s	R/W
F05.52	HDI 下限頻率值	0.00KHZ~F05.54	0.00V~F05.54	0.00KHZ	R/W
F05.53	HDI 下限對應設定	-100.0%~100.0%	-100.0~100.0	0.0%	R/W
F05.54	HDI 上限頻率值	F05.52~20.00KHZ	F05.52~10.00	19.99KHZ	R/W
F05.55	HDI 上限對應設定	-100.0%~100.0%	-100.0~100.0	100.0%	R/W
F05.56	HDI 輸入濾波時間	0.000s~9.999s	0.000~9.999	0.030s	R/W
F06 組 輸出端子組					
F06.00	預留	1	1	1	R/W*
F06.01	DO1 輸出選擇	0：無效 1：運行中 2：正轉運行中 3：反轉運行中 4：點動運行中 5：驅動器故障 6：超載預警 7：欠載預警 8：通訊虛擬端子輸出 9：母線電壓低 10：速度輸出（Hall 信號） 其他：預留	0~40	5	R/W
F06.02	DO2 輸出選擇		0~40	10	R/W
F06.03	DO3 輸出選擇		0~40	0	R/W
F06.04	DO4 輸出選擇		0~40	0	R/W
F06.05	輸出端子極性選擇	00~0F 該功能碼用來對輸出端子極性進行設置。 Bit0(DO1)：0=不取反，1=取反 Bit1(DO2)：0=不取反，1=取反 Bit2(DO3)：0=不取反，1=取反 Bit3(DO4)：0=不取反，1=取反	00~0F	00	R/W

BLD3H-C-D48-200W-R , BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F06.06	DO1 接通延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F06.07	DO1 斷開延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F06.08	DO2 接通延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F06.09	DO2 斷開延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F06.10	DO3 接通延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F06.11	DO3 斷開延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F06.12	DO4 接通延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F06.13	DO4 斷開延時時間	0.000~9.999s	0.000~9.999	0.000s	R/W
F07 組 故障與保護組					
F07.00	驅動器或電機過欠載 預報警選擇	0x000~0x131 LED 個位： 0：電機過欠載預報警，相對於電機的額定電流 1：驅動器過欠載預報警，相對於驅動器額定電流 LED 十位： 0：驅動器過欠載報警後繼續運行 1：驅動器欠載報警後繼續運行，超載故障後停止運行 2：驅動器超載報警後繼續運行，欠載故障後停止運行 3：驅動器報過欠載故障後停止運行 LED 百位： 0：一直檢測 1：恒速運行中檢測	000~131	000	R/W
F07.01	超載預報警檢出水準	F07.03~200%	F07.03~200	140%	R/W
F07.02	超載預報警檢出時間	0.1~999.9s	0.1~999.9	1.0s	R/W
F07.03	欠載預報警檢出水準	0%~F07.01	0~F07.01	50%	R/W
F07.04	欠載預報警檢出時間	0.1~999.9s	0.1~999.9	1.0s	R/W
F07.05	電機超載保護選擇	0：不保護 1：保護	0~1	0	R/W*
F07.06	電機超載保護係數	20.0%~120.0%	20.0~120.0	100.0%	R/W
F07.07	驅動器自檢	0：不使能 1：MOS 自檢(需連接電機) 2：端電壓自檢(需連接電機)	0~2	0	R/W*
F07.08	自動限流水平	10.0%~420.0% (相對於驅動器額定電流)	10.0~420.0	260.0%	R/W*
F07.09	故障自動復位時間	0.0~999.9s	0.1~999.9	5.0s	R/W
F07.10	故障自動復位次數	0：不自動復位 1~9999：自動復位次數	0~9999	0	R/W
F07.11	堵轉檢測時間	0.0~999.9s：堵轉檢測時間	0.0~999.9	3.0s	R/W*
F07.12	堵轉限制電流	1.0~200.0%(相對於驅動器額定電流)	1.0~200.0	70.0%	R/W*
F07.13	UP/DN 鍵盤功能設定	0：給定速度微調 (僅鍵盤給定速度有效) 1：UP 正轉點動，DN 反轉點動 (僅鍵盤停機或運行介面時有效)	0~1	0	R/W
F07.14	欠壓故障檢測時間	0~9.999s	0~9.999	1.000s	R/W
F07.15	缺相檢測時間	0~999.9s	0~999.9	3.0s	R/W

BLD3H-C-D48-200W-R, BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F07.16	用戶密碼	0：清除用戶密碼 0001~9999：用戶密碼保護生效	0000~9999	0000	R/W
F07.17	OCL 限流次數	10~9999	10~9999	100	R/W
F07.18	緊急停機時間	0.0~999.9s	0~9999	0	R/W
F07.19	預留	0~9999	0~9999	0	R/W
F07.20	外部回升剎車電阻	0：不使用 1：使用	0~1	0	R/W
F07.21	能耗制動電壓	20.0~250.0%(相對於驅動器額定電壓)	20.0~250.0%	120.0%	R/W
F07.22	過壓失速保護使能	0：不使能 1：使能	0~1	1	R/W
F07.23	過壓失速保護電壓	20.0~250.0%(相對於驅動器額定電壓%)	20.0~250.0%	123.0%	R/W
F08 組 通訊功能組					
F08.00	485 本機通訊地址	1~127, 0 為廣播地址	1~127	1	R/W*
F08.01	485 通訊串列傳輸速率設置	0：1200BPS 1：2400BPS 2：4800BPS 3：9600BPS 4：19200BPS (預設值) 5：38400BPS 6：57600BPS 7：115200BPS 接收等待時間=(80000/串列傳輸速率+12)ms	0~7	4	R/W*
F08.02	485 數據位校驗設置	0:無校驗 (N, 8, 1) for RTU 1:偶校驗 (E, 8, 1) for RTU 2:奇校驗 (O, 8, 1) for RTU 3:無校驗 (N, 8, 2) for RTU	0~3	0	R/W*
F08.03	485 通訊應答延時	0~200ms	0~200	0	R/W*
F08.04	485 通訊超時故障時間	0.1~60.0s 0.0=不啟用此功能	0.0~60.0	0.0s	R/W*
F08.05	485 傳輸錯誤處理	0：報故障並自由停車 (僅通訊方式下) 1：不報故障並繼續運行 (僅通訊方式下) 2：不報故障按停機方式停機 (僅通訊控制方式下) 3：不報故障按停機方式停機 (所有控制方式下)	0~3	0	R/W*
F08.06	485 通訊應答動作選擇	0x0~0x1 LED 個位： 0：寫操作有回應 1：寫操作無回應	0~1	0x00	R/W*
F08.07	預留	0~9999	0~9999	0	R/W*
F08.08	預留	0~9999	0~9999	0	R/W*
F08.09	預留	0~9999	0~9999	0	R/W*

BLD3H-C-D48-200W-R , BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F08.10	CAN 本機通訊地址	1~127, 0 為廣播地址	1~127	1	R/W*
F08.11	CAN 通訊波特率	0 : 10Kbps 1 : 20Kbps 2 : 50Kbps 3 : 100Kbps 4 : 125Kbps (默認值) 5 : 250Kbps 6 : 500Kbps 7 : 1Mbps	0~7	4	R/W*
F08.12	CAN 應答延時	0~200ms	0~200	0	R/W*
F08.13	CAN 通訊協議選擇	0 : CAN Modbus 協議 1 : CANOpen 協議	0~1	0	R/W*
F08.14	CAN 功能設置	CANOpen 功能設置 BIT0~BIT7 : BIT0:運行時非 Operational 狀態動作選擇 0=停機並報故障 E.CAN5 1=保持之前狀態 BIT1:心跳超時動作選擇 0=停機並報故障 E.CAN4 1=保持之前狀態 BIT2:開啟 CAN 接收、發送故障 0=禁止 E.CAN2、E.CAN3 故障 1=開啟 E.CAN2、E.CAN3 故障 CANModbus 功能設置 BIT8~BIT15 : BIT8:CANModbus 廣播應答選擇 0=廣播無應答 1=廣播有應答	0~0xFFFF	0	R/W*

F09 組 監視參數組

F09.00	設定頻率	0.00Hz~655.35Hz	0.00~655.35		RO
F09.01	輸出頻率	-999.9Hz~999.9Hz	-999.9~999.9		RO
F09.02	斜坡給定頻率	0.00Hz~655.35Hz	0.00~655.35		RO
F09.03	平均輸出電壓	0.0~6553.5V	0.0~6553.5		RO
F09.04	平均輸出電流	0.00~655.35A	0.00~655.35		RO
F09.05	設定轉速	0~65535RPM	0~65535		RO
F09.06	電機轉速	0~65535RPM	0~65535		RO
F09.07	輸出功率	0~65535W	0~65535		RO
F09.08	直流母線電壓	0.0~6553.5V	0.0~6553.5		RO
F09.09	霍爾值	0~F	0~F		RO
F09.10	軟體版本號	0.00~99.99	0.00~99.99		RO
F09.11	當前故障類型	0 : 無故障 1 : 硬體加速過流 (E.OCH1) 2 : 硬體減速過流 (E.OCH2) 3 : 硬體恒速過流 (E.OCH3) 4 : 加速過電流 (E.OC1) 5 : 減速過電流 (E.OC2) 6 : 恒速過電流 (E.OC3) 7 : 加速過電壓 (E.OV1) 8 : 減速過電壓 (E.OV2)			RO
F09.12	前 1 次故障類型				RO
F09.13	前 2 次故障類型				RO
F09.14	前 3 次故障類型				RO

BLD3H-C-D48-200W-R , BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F09.15	前 4 次故障類型	9：恒速過電壓 (E.OV3) 10：母線欠壓故障 (E.Uv) 11：電機超載 (E.OL1) 12：驅動器超載 (E.OL2) 13：霍爾故障 (E.HALL) 14：堵轉故障 (E.LOC) 15：整流模組過熱 (E.OH1) 16：逆變模組過熱故障 (E.OH2) 17：外部故障 (E.EF) 18：485 通訊故障 (E.485) 19：電流檢測故障 (E.CUr) 20：逆變單元 U 相保護 (E.OUt1) 21：逆變單元 V 相保護 (E.OUt2) 22：逆變單元 W 相保護 (E.OUt3) 23：電子超載 (E.OL3) 24：欠載故障 (E.LL) 25：MOS 短路故障 (E.Sht) 26：面板通訊錯誤 (E.boAd) 27：EEPROM 存儲故障 (E.EEP) 28：MOS 導通故障 (E.Cnd) 29：硬體過流回饋故障 (E.OCHF) 30：輸出缺相故障 (E.POUT) 31：CAN Bus-off 故障 (E.CAN1) 32：CAN 發送錯誤 (E.CAN2) 33：CAN 接收錯誤 (E.CAN3) 34：內部通信故障 (E.Conn) 35：CANOpen 心跳超時 (E.CAN4) 36：CANOpen NMT 操作故障(E.CAN5) 37：參數自學習故障 (E.TUN) 38：電壓檢測故障 (E.Unx)			RO
F09.16	逆變器溫度	-20.0~120.0°C	-20.0~120.0		RO
F09.17	開關量輸入端子狀態	0000~1FF	0000~01FF		RO
F09.18	開關量輸出端子狀態	0000~000F	0000~000F		
F09.19	AI1 輸入電壓	0.00~10.00V	0.00~10.00		RO
F09.20	AI2 輸入電壓	0.00~10.00V	0.00~10.00		RO
F09.21	AI3 輸入電壓	0.00~10.00V	0.00~10.00		RO
F09.22	峰值電流	0.00~100.00A	0.00~100.00		RO
F09.23	撥碼開關	0x00~0xFF(部分機型有效)	0x00~0xFF		RO
F09.24	額定電流設定值	0.00~100.00A	0.00~100.00		RO
F09.25	AI4 輸入電壓	0.00~10.00V	0.00~10.00		RO
F09.26	HDI 輸入頻率	0.00~20.00KHZ	0.00~20.00		RO
F09.27	簡易 PLC 迴圈次數	0~9999	0~9999		RO
F09.28	電機極對數	1~20	1~20		RO
F09.29	霍爾計數高位	HallCnt = F09.19<<16 + F09.30	0~65535		RO
F09.30	霍爾計數低位		0~65535		RO
F09.31	同步電角度	0~32768(0~2Pi)	0~32768		RO
F09.32	勵磁電流 Id	-99.00~99.00A	-99.00~99.00		RO
F09.33	力矩電流 Iq	-99.00~99.00A	-99.00~99.00		RO
F09.34	輸出電壓 Ud	-900.0~900.0V	-900.0~900.0		RO
F09.35	輸出電壓 Uq	-900.0~900.0V	-900.0~900.0		RO
F09.36	預留	0~65535	0~65535		RO

BLD3H-C-D48-200W-R, BLD3H-C-D48-400W-R 參數

F09.37	預留	0~65535	0~65535		RO
F09.38	預留	0~65535	0~65535		RO
F09.39	預留	0~65535	0~65535		RO
F09.40	預留	0~65535	0~65535		RO
F09.41	自學習霍爾角度正向 1	0~32768(0~2Pi)	0~32768		RO
F09.42	自學習霍爾角度正向 2	0~32768(0~2Pi)	0~32768		RO
F09.43	自學習霍爾角度正向 3	0~32768(0~2Pi)	0~32768		RO
F09.44	自學習霍爾角度正向 4	0~32768(0~2Pi)	0~32768		RO
F09.45	自學習霍爾角度反向 1	0~32768(0~2Pi)	0~32768		RO
F09.46	自學習霍爾角度反向 2	0~32768(0~2Pi)	0~32768		RO
F09.47	自學習霍爾角度反向 3	0~32768(0~2Pi)	0~32768		RO
F09.48	自學習霍爾角度反向 4	0~32768(0~2Pi)	0~32768		RO
F10 組 預留					
F11 組 速度控制參數組					
F11.00	向量 KP1	0.00~99.00	0.00~99.00	0.15	R/W
F11.01	向量 TI1	0.0~9.999	0.0~9.999	0.015	R/W
F11.02	向量 TD1	0.0~9.999	0.0~9.999	0.000	R/W
F11.03	向量 PI 切換低點頻率	0.00~F11.07Hz	0.00~F11.07	10.00Hz	R/W
F11.04	向量 KP2	0.00~99.00	0.00~99.00	0.25	R/W
F11.05	向量 TI2	0.0~9.999	0.0~9.999	0.060	R/W
F11.06	向量 TD2	0.0~9.999	0.0~9.999	0.000	R/W
F11.07	向量 PI 切換高點頻率	F11.03~99.99Hz	F11.03~99.99	15.00Hz	R/W
F11.08	電流環 KP	0~9999	0~9999	10	R/W
F11.09	電流環 KI	0~9999	0~9999	200	R/W
F11.10	電流環調整方式	0=自動調整 1=手動調整	0~1	0	R/W
F11.11	電流環轉矩濾波時間	0.00~99.99ms	0.00~99.99	1.00ms	R/W
F11.12	速度回饋電壓選擇	0=內部電壓 1=外部電壓 Ealpha、Ebeta 2=外部電壓 Ualpha、Ubeta	0~2	2	R/W*
F11.13	速度回饋模式選擇	0=Hall 1=Va、Vb、Vc	0~1	1	R/W
F11.14	角度回饋模式選擇	0=方波角度 1=插值角度	0~1	1	R/W
F11.15	速度回饋濾波次數	1~1000	1~1000	50	R/W*
F11.16	反電勢濾波係數	0~1000	0~1000	3	R/W*
F11.17	零速力矩保持電流	0~100.0%	0~100.0	30.0%	R/W
F11.18	零速模式選擇	0：關 PWM 1：正常運行	0~2	0	R/W

BLD3H-C-D48-200W-R, BLD3H-C-D48-400W-R 參數

		2：力矩保持			
F11.19	速度前饋增益	0~100%	0~100	0	R/W
F11.20	速度前饋濾波時間	0.0~5000.0ms	0.0~5000.0	0.0	R/W
F12 組 轉矩控制參數組					
F12.00	控制模式選擇	0：速度控制 1：轉矩控制 2：位置控制 (暫無功能)	0~2	0	R/W*
F12.01	轉矩指令選擇	0：鍵盤設置：F12.02~ F12.03 1：模擬量 AI2 (暫不提供) 2：485 通訊給定 3：CAN 通訊設定	0~3	0	R/W*
F12.02	轉矩參考 1	0.0~100.0%	-300.0~300.0	0.0	R/W
F12.03	預留	0~9999	0~9999	0	R/W
F12.04	轉矩正向限制	0.0~150.0%	0.0~150.0	100.0	R/W
F12.05	轉矩反向限制	0.0~150.0%	0.0~150.0	100.0	R/W
F12.06	轉矩正向速度限制	0.0~100.0%	0.0~100.0	100.0	R/W
F12.07	轉矩反向速度限制	0.0~100.0%	0.0~100.0	100.0	R/W
F12.08	轉矩指令濾波時間	0.0~900.0	0.0~900.0	0.0	R/W
F12.09	轉矩速度限制來源	0：鍵盤設置 1：模擬量 AI2 2：485 通訊給定 3：CAN 通訊設定	0~3	0	R/W*
F13 組 弱磁控制參數組					
F13.00	弱磁源選擇	0：鍵盤給定 F13.01 1：自動弱磁給定	0~1	0	R/W*
F13.01	弱磁 Id 鍵盤給定	-100.0%~100.0%	-100.0~100.0	0.0	R/W
F13.02	弱磁比例增益	0~9999	0~9999	50	R/W
F13.03	弱磁積分增益	0~9999	0~9999	10	R/W
F13.04	弱磁最大電流	0.0~100.0%	0.0~100.0	30.0	R/W*
F13.05	弱磁電壓裕度	0.0~100.0%	0.0~100.0	10.0	R/W*
F13.06	弱磁波係數	0.00~100.00	0.00~100.00	10.00	R/W*
F14 組 預留					
F15 組 預留					
F16 組 預留					

F17 組 預留					
F18 組 預留					
F19 組 原廠設定 (暫不開放)					

BLD3H-C-D48-200W-R

