



## NJRP5-D系列 软起动器

# 使用说明书

---

感谢您选购本产品，在安装、使用或维护产品前，  
请仔细阅读使用说明书。

---



# 前言

---

感谢您选用浙江正泰电器股份有限公司的NJRP5-D系列软起动器！

NJRP5-D系列软起动器是一款位置旁路式软起动器，其输入电源电压（主回路电压）分别为AC200V-AC690V和AC200V-AC415V，控制回路电压为AC220V。具有负载适应性强、运行稳定可靠等特点，广泛应用于冶金、石油、消防、矿山、供水、市政、食品、水泥、石化等领域的电机传动设备，是传统的星--三角起动、自耦降压起动最理想的更新换代产品。

NJRP5-D系列软起动器是基于电力电子技术、微处理器技术和现代控制理论技术设计的三相鼠笼式交流异步电动机(以下简称电机)软起动器。通过控制串接于电源与被控电机之间的三相反并联晶闸管实现电机的软起动、软停止等功能，该产品能有效控制电机的起动电流和起动转矩。

为使软起动器能更好的发挥其作用，在使用前请仔细阅读使用说明书。为了您的安全和合理使用，使用说明书中有“”、“”标志内容请一定仔细阅读，并执行。如在使用过程中有任何疑虑，请与本公司联系，我们的专业人员乐于为您服务。

本公司会对NJRP5-D系列软起动器不断优化改进，如涉及到说明书相关内容的变更时将体现在附录C版本变更记录中。



## 安全警示

- 
- ① 软起动器与变频器输出互为备用时，二者输出端须彼此隔离（即在变频器运行电机前，须确保软起动器输出端与电机输入端、变频器输出端都是断开状态；而在软起动器运行电机前，须确保变频器输出端与电机输入端、软起动器输出端都是断开状态）；
  - ② 软起动器在输入端接通电源后，在未接负载时，即使在停止状态/准备状态，其输出端会有感应电压，这是由于晶闸管的漏电流造成，属于正常现象；接上电机后此感应电压将消失；
  - ③ 在配电电路中如需加装提高功率因数的无功补偿设备或者纯容性设备时，则应接在软起动器的输入端，严禁直接接在其输出端，否则将会造成软起动器损坏；
  - ④ 产品严禁安装于含有易燃易爆强腐蚀气体和凝露环境；
  - ⑤ 产品上电后，严禁触摸产品导电部位，严禁用湿手操作产品；
  - ⑥ 安装、维护与保养产品时，必须确保线路已经断电；
  - ⑦ 严禁小孩玩耍拆封后的产品或包装物；
  - ⑧ 产品安装周围应保留足够空间和安全距离；
  - ⑨ 产品在安装时，应使用标配电缆（含铜排）和外围器件配置；
  - ⑩ 为避免危险事故，产品的安装固定须严格按照说明书要求的进行；
  - ⑪ 在拆除产品包装后，应检查产品有无损坏，并清点物品的完整性；
  - ⑫ 在产品外部带电导线安装时，为防止意外触电，请对裸露导线部位进行绝缘处理；
  - ⑬ 产品在出厂前已严格进行过介电强度试验，为预防产品外壳意外漏电，请对产品接地端进行可靠接大地；
  - ⑭ 旁路接触器的闭合和释放必须完全由软起动器的K1继电器进行控制，特别是在电压斜坡软停机或制动停机时如不通过软起动器K1继电器来控制旁路接触器的释放，在电压斜坡软停机或制动停机过程中前端开关可能会跳闸。

# 目 录

---

<b>1</b>	主要用途、适用范围及特点	01
<b>2</b>	正常使用、安装与运输、贮存条件	04
<b>3</b>	主要技术参数与性能	05
<b>4</b>	结构特征与工作原理	06
<b>5</b>	外形与安装尺寸及重量	12
<b>6</b>	安装调试与操作使用	15
<b>7</b>	RS485通信	39
<b>8</b>	故障分析与排除	55
<b>9</b>	质保期与环境保护	64
<b>10</b>	附录	65

## 1 主要用途、适用范围及特点

### 1.1 开箱检查

1.1.1 本机的铭牌型号是否与您的定货单一致，每台软起动器包装箱内除了产品本身外，还应有配套的产品使用说明书(含合格证)；

1.1.2 检查软起动器在运输过程中有无损伤；如发现有任何破损，请立即与供应商联系。

### 1.2 主要用途

主要用于电机的软起动、软停机等，通过降低起动电压和电流使电机平稳可靠地起动，从而减少了起动时对设备的冲击力，降低了对设备的损害，延长了使用寿命。同时软起动器也具备电机综合保护器的基本保护功能。

### 1.3 适用范围

适用于普通鼠笼式三相异步电机，电机的负载类型主要有：风机、水泵、压缩机、球磨机、破碎机  
等负载。

### 1.4 特点

#### 1.4.1 性能方面

- 7种起动模式：分别为常规电流模式、增强电流模式、常规电压模式、增强电压模式、线性转矩模式、平方转矩模式和分频模式，根据负载特性选择不同的起动模式和起动参数设置，可最大程度使电机实现最佳的起动效果；
- 突跳起动平稳：从突跳过程切换到正常起动模式时，电流实现无缝平稳对接，不会突变，延长了传动设备的寿命；
- 具备转矩控制模式：实时控制软起动器的输出电磁转矩，使电机在软起过程中，速度上升更加平缓；
- 具备低速正转和反转功能：通过调整晶闸管触角，使产品具备低速正转和低速反转切换功能，满足一部分应用功能，如水泵清洗；
- 具备制动停机功能：通过给电机注入直流电，实现快速停机，满足一部分应用功能；
- 宽电源频率：在电流模式下时，电源频率的范围为35Hz~60Hz，更适用于发电场合。

#### 1.4.2 功能方面

- 具备二次限流功能：在一些重负载场合，当一次限流后不能起来时，可选择二次限流（二次限流倍数比一次限流倍数大）起动电机，最终使电机到达全速运行；
- 具备第2、3电机参数功能：当依次起动2-3台电机时，通过对外控端子信号IN1、IN2的逻辑输入控制，选中第2、3电机参数的，按照第2、3电机参数进行起动、停止和运行过载保护，特别适用于一拖二、一拖三的应用场合和双速电机的应用；
- 具备多种保护：具有输入缺相、输出缺相、三相不平衡、运行过载、起动限流超时、主回路过压、主回路欠压、负载堵转/短路、起动时间过长和起动次数过多等故障，有效的保护了软起动器和所带电机；
- 具备4种模拟量电流输出：4mA~20mA、0mA~20mA、2mA~10mA和0mA~10mA输出，更好的兼容工业自动化设备或仪器；
- 内置485通信接口：采用标准的Modbus协议，实现软起动器与上位机的通信，自动化程度大大提高。

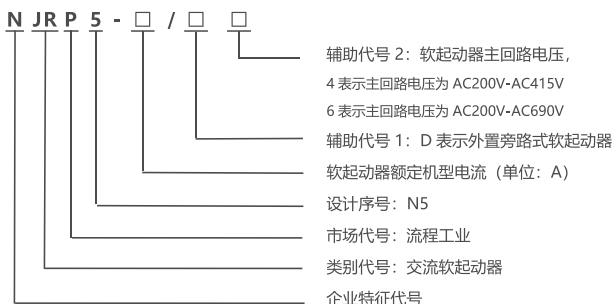
### 1.4.3 用户使用方面

- 用户调试方便: 当负载类型选择 (见F2.00或F3.00或F4.00) 后, 将自动配置电机相关的起动参数, 便于用户调试;
- 可操作性强: 采用液晶显示, 界面友好, 操作方便;
- 记录15条故障记录信息: 记录故障发生瞬间的工作状态、产品温度、工作电流和工作电压, 便于故障的排查、分析和解决。

### 1.4.4 稳定性方面

- 采用三防漆对PCBA进行涂层防护, 大大提高了产品的稳定性;
- 增强型EMC设计, 抗更高的EMS干扰, 稳定性高。

## 1.5 型号规格及其含义



示例1: NJRP5-150/D6表示额定机型电流为150A, 主回路电压为AC200V-AC690V软起动器。

示例2: NJRP5-150/D6表示额定机型电流为150A, 主回路电压为AC200V-AC415V软起动器。

选型原则: 重负载时建议额定机型电流选大一档。

## 1.6 产品选型对照表

表1.1a) NJRP5-15/D6 ~ NJRP5-1000/D6选型对照表

产品型号	额定电压 Ue (主回路电压)	额定机型 电流 In	适配电机额定功率(kW)/电机额定电流 (Ie)				
			Ue=AC220V	Ue=AC380V	Ue=AC460V	Ue=AC575V	Ue=AC690V
NJRP5-15/D6	AC200V-690V	15A	4kW/15A	7.5kW/15A	9kW/15A	11kW/15A	11kW/15A
NJRP5-22/D6	AC200V-690V	22A	5.5kW/22A	11kW/22A	15kW/22A	18.5kW/22A	18.5kW/22A
NJRP5-30/D6	AC200V-690V	30A	7.5kW/29A	15kW/29A	18.5kW/29A	22kW/29A	22kW/29A
NJRP5-37/D6	AC200V-690V	37A	11kW/36A	18.5kW/36A	22kW/36A	30kW/36A	30kW/36A
NJRP5-44/D6	AC200V-690V	44A	11kW/42A	22kW/42A	30kW/42A	30kW/42A	37kW/42A
NJRP5-60/D6	AC200V-690V	60A	15kW/57A	30kW/57A	37kW/57A	45kW/57A	55kW/57A
NJRP5-74/D6	AC200V-690V	74A	18.5kW/70A	37kW/70A	45kW/70A	55kW/70A	75kW/70A
NJRP5-90/D6	AC200V-690V	90A	22kW/84A	45kW/84A	55kW/84A	75kW/84A	90kW/84A
NJRP5-110/D6	AC200V-690V	110A	30kW/103A	55kW/103A	75kW/103A	75kW/103A	110kW/103A
NJRP5-150/D6	AC200V-690V	150A	37kW/140A	75kW/140A	90kW/140A	110kW/140A	132kW/140A
NJRP5-180/D6	AC200V-690V	180A	45kW/167A	90kW/167A	110kW/167A	132kW/167A	160kW/167A
NJRP5-220/D6	AC200V-690V	220A	55kW/207A	110kW/207A	132kW/207A	160kW/207A	200kW/207A
NJRP5-264/D6	AC200V-690V	264A	75kW/248A	132kW/248A	150kW/248A	185kW/248A	250kW/248A

续上表

产品型号	额定电压 Ue (主回路电压)	额定机型 电流 In	适配电机额定功率(kW)/电机额定电流 (Ie)				
			Ue=AC220V	Ue=AC380V	Ue=AC460V	Ue=AC575V	Ue=AC690V
NJRP5-320/D6	AC200V-690V	320A	90kW/300A	160kW/300A	185kW/300A	250kW/300A	315kW/300A
NJRP5-370/D6	AC200V-690V	370A	110kW/349A	185kW/349A	220kW/349A	280kW/349A	355kW/349A
NJRP5-440/D6	AC200V-690V	440A	110kW/404A	220kW/404A	250kW/404A	315kW/404A	400kW/404A
NJRP5-500/D6	AC200V-690V	500A	132kW/459A	250kW/459A	280kW/459A	355kW/459A	400kW/459A
NJRP5-560/D6	AC200V-690V	560A	160kW/514A	280kW/514A	315kW/514A	400kW/514A	500kW/514A
NJRP5-630/D6	AC200V-690V	630A	160kW/579A	315kW/579A	355kW/579A	450kW/579A	560kW/579A
NJRP5-710/D6	AC200V-690V	710A	200kW/634A	355kW/634A	400kW/634A	500kW/634A	630kW/634A
NJRP5-800/D6	AC200V-690V	800A	200kW/720A	400kW/720A	450kW/720A	560kW/720A	710kW/720A
NJRP5-900/D6	AC200V-690V	900A	250kW/810A	450kW/810A	560kW/810A	630kW/810A	800kW/810A
NJRP5-1000/D6	AC200V-690V	1000A	250kW/900A	500kW/900A	560kW/900A	800kW/900A	900kW/900A

表1.1b) NJRP5-15/D4 ~ NJRP5-1000/D4选型对照表

产品型号	额定电压 Ue (主回路电压)	额定机型电 流 In	适配电机额定功率(kW)/电机额定电流 (Ie)	
			Ue=AC220V	Ue=AC380V
NJRP5-15/D4	AC200V-415V	15A	4kW/15A	7.5kW/15A
NJRP5-22/D4	AC200V-415V	22A	5.5kW/22A	11kW/22A
NJRP5-30/D4	AC200V-415V	30A	7.5kW/29A	15kW/29A
NJRP5-37/D4	AC200V-415V	37A	11kW/36A	18.5kW/36A
NJRP5-44/D4	AC200V-415V	44A	11kW/42A	22kW/42A
NJRP5-60/D4	AC200V-415V	60A	15kW/57A	30kW/57A
NJRP5-74/D4	AC200V-415V	74A	18.5kW/70A	37kW/70A
NJRP5-90/D4	AC200V-415V	90A	22kW/84A	45kW/84A
NJRP5-110/D4	AC200V-415V	110A	30kW/103A	55kW/103A
NJRP5-150/D4	AC200V-415V	150A	37kW/140A	75kW/140A
NJRP5-180/D4	AC200V-415V	180A	45kW/167A	90kW/167A
NJRP5-220/D4	AC200V-415V	220A	55kW/207A	110kW/207A
NJRP5-264/D4	AC200V-415V	264A	75kW/248A	132kW/248A
NJRP5-320/D4	AC200V-415V	320A	90kW/300A	160kW/300A
NJRP5-370/D4	AC200V-415V	370A	110kW/349A	185kW/349A
NJRP5-440/D4	AC200V-415V	440A	110kW/404A	220kW/404A
NJRP5-500/D4	AC200V-415V	500A	132kW/459A	250kW/459A
NJRP5-560/D4	AC200V-415V	560A	160kW/514A	280kW/514A
NJRP5-630/D4	AC200V-415V	630A	160kW/579A	315kW/579A
NJRP5-710/D4	AC200V-415V	710A	200kW/634A	355kW/634A
NJRP5-800/D4	AC200V-415V	800A	200kW/720A	400kW/720A
NJRP5-900/D4	AC200V-415V	900A	250kW/810A	450kW/810A
NJRP5-1000/D4	AC200V-415V	1000A	250kW/900A	500kW/900A

## 2 正常使用、安装与运输、贮存条件

### 2.1 正常使用、运输、贮存条件

2.1.1 使用环境温度为 $-10^{\circ}\text{C} \sim +40^{\circ}\text{C}$ 之间， $+40^{\circ}\text{C} \sim +50^{\circ}\text{C}$ 应降额使用，每升高 $1^{\circ}\text{C}$ ，电流降额2%；

2.1.2 存储温度为 $-25^{\circ}\text{C} \sim +70^{\circ}\text{C}$ ；

2.1.3 相对湿度不超过95% ( $+20^{\circ}\text{C} \sim +65^{\circ}\text{C}$ )；

2.1.4 无凝露、无易燃、易爆气体、无导电尘埃、通风良好；

2.1.5 海拔超过1000m，应相应降额使用，1000m以上并小于3000m每增加100m电流降额0.5%，3000m以上需特殊定制；

2.1.6 软起动器应尽量避免振动；

2.1.7 现场环境温度低于 $-10^{\circ}\text{C}$ 或18个月未上电，应通电预热30分钟以上再运行使用。

### 2.2 安装条件

为了保证软起动器在使用中具有良好的通风及散热条件，软起动应垂直安装，并在设备四周留有足够的散热空间，详见图2.1。

软起动器只允许专业人员进行安装，安装前需仔细阅读本说明书。

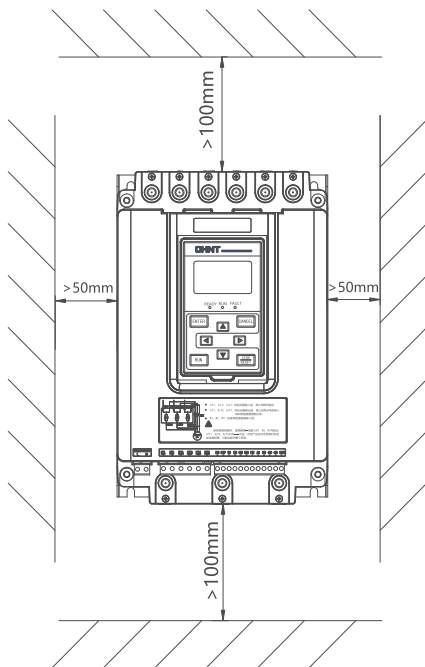


图2.1 产品安装外围空间

注：安装在柜体内时，须加装排风扇，确保柜体内空气流通。

## 3 主要技术参数与性能

### 3.1 主要技术参数与性能

表3.1 主要技术参数与性能

序号	技术参数	规格性能指标
1	主电源电压 $U_e$ (主回路电压)	NJRP5-□ /D6: AC200V- AC690V (-10%~+10%) NJRP5-□ /D6: AC200V- AC415V (-10%~+10%)
2	主电源频率	1. 起动模式为电流模式 (更适用于发电场合) 时: 35Hz~60Hz。 2. 起动模式为非电流模式时: 50Hz±2Hz、60Hz±2Hz。
3	控制电源电压 $U_s$	AC220V (-15%~+15%)
4	控制电源频率	50Hz±2Hz、60Hz±2Hz。
5	适用电机	普通鼠笼式三相异步电动机
6	污染等级	3 级
7	额定绝缘电压	NJRP5-□ /D6: AC1000V NJRP5-□ /D4: AC 660V
8	额定冲击耐受电压 $U_{imp}$	8kV
9	冷却方式	自然冷却
10	起动频次	建议每小时频次可设置, 建议不超过 10 次/小时 (负载越重, 起动频次应越少, 如确需频繁起动, 须确保电机和软起动器的温度都处于较低的温度) <b>注: 当报起动限流超时保护或运行过载保护时, 30 分钟之后才能再次起动。</b>
11	抗震能力	震动不大于 0.5g
12	EMC 设备等级	A 级 (工业级)
13	起始电压	30% $U_e$ ~ 70% $U_e$
14	起动限制电流	50% $I_e$ ~ 500% $I_e$
15	过载保护等级	2 级、10A 级、10 级、20 级和 30 级
16	继电器输出	三路继电器输出, 旁路继电器 K1、可编程状态继电器 K2、可编程故障继电器 K3。
17	数字输入	两路可编程数字输入: 可编程输入端子 IN1 和可编程输入端子 IN2。 三路数字输入: 起动信号 RUN、停止信号 STOP 和瞬停信号 EMS。
18	模拟量输出	四种输出类型选择: 4mA ~ 20mA、0mA ~ 20mA、2mA~10mA 和 0mA~10mA。
19	模拟量输入	一路模拟量输入: PTC 温度输入。

## 4 结构特征与工作原理

### 4.1 总体结构及其工作原理

#### 4.1.1 总体结构图 (以最小壳架产品作为示意)

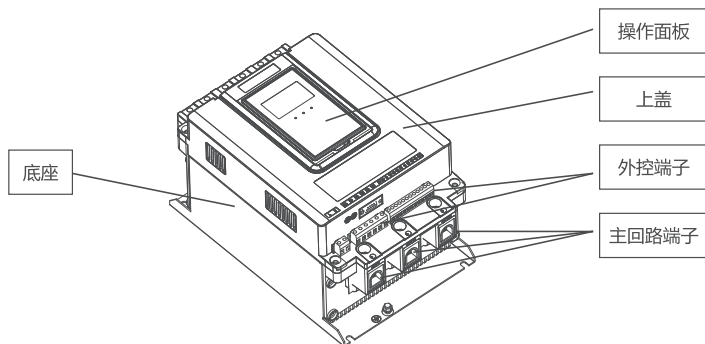


图4.1 总体结构图

#### 4.1.2 工作原理

NJR P5-D 系列软起动器的主电路采用六个晶闸管反并联后串联于交流电机的定子回路上。通过微处理器MCU控制晶闸管的触发角度来改变电机的输入电压大小，实现电机的软起。当起动完成后，旁路接触器吸合，进入旁路运行状态，具体工作原理图见图4.2。

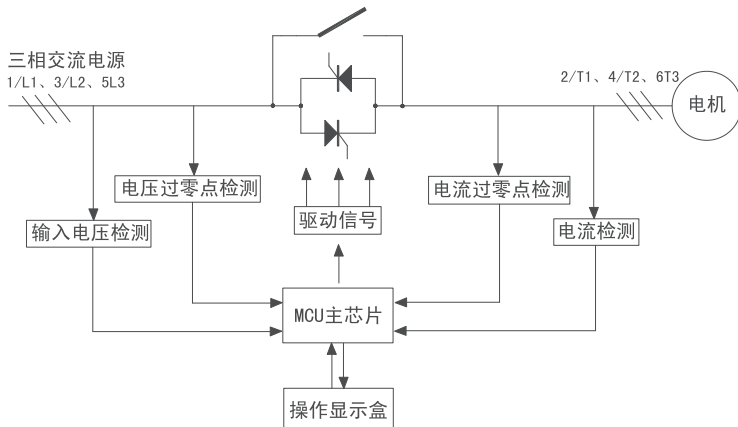


图4.2 工作原理

## 4.2 主要部件或功能单元的结构、作用及其工作原理

### 4.2.1 基本接线原理图

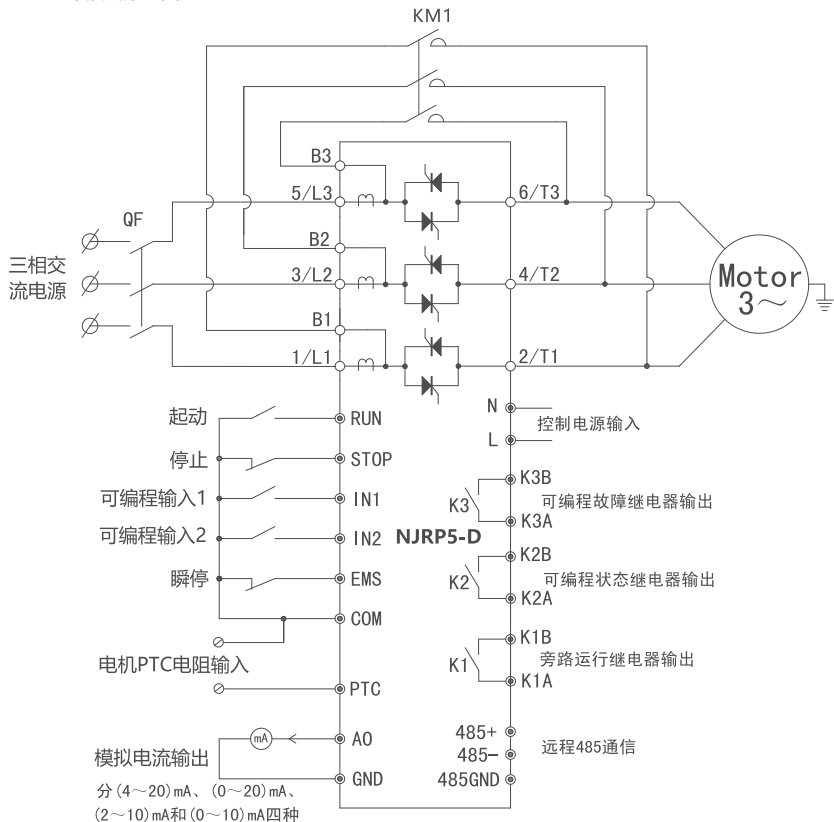


图4.3 基本接线原理图

注1: 当用外控端子控制起动停止时，在STOP端子与COM端子处于闭合状态下，产品上电后必须检测到RUN端子与COM端子由断开变成闭合时才能给出起动命令，如果上电时RUN、STOP端子与COM端子一直处于闭合状态，则不会接收到起动命令。

注2: 可以通过修改功能参数F5.00继电器输出有效状态的设定值，来确认K2和K3继电器是闭合状态还是断开状态是有效状态，详见F5.00参数介绍。

### 4.2.2 主电路端子定义

1/L1、3/L2、5/L3	软起动器输入端，也是三相交流电源输出端
2/T1、4/T2、6/T3	软起动器输出端，也是电机输入端
B1、B2、B3	连接旁路接触器，也是旁路接触器输入端

## 4.2.3 控制端子定义

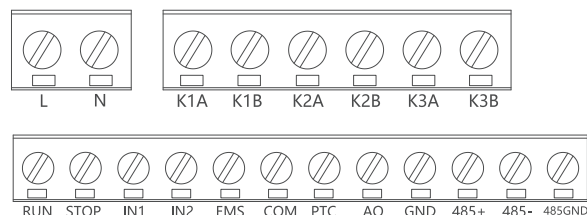
表4.1 控制端子定义

端子名称	端子定义	详细说明
L	控制电源输入端 L	控制电源输入端，输入电压范围为 AC220V (-15%~+15%)
N	控制电源输入端 N	
K1A、 K1B	旁路继电器 K1 (常开)	触点容量：5A/250VAC 当软起动器切换到旁路运行时 K1A、K1B 端子变成闭合。 <b>注：对于所控制接触器的线圈电流大于 5A 时请务必加中间继电器。</b>
K2A、 K2B	可编程状态继电器 K2 (常开)	触点容量：3A/250VAC 此功能由功能参数 F5.00 和 F5.13 决定。当 F5.00 的十位为 0 时表示端子 K2A 与 K2B 闭合时是有效状态；当为 1 时表示端子 K2A 与 K2B 断开时是有效状态。 <b>举例说明：</b> 如果 F5.00 的十位设置成 0 时，F5.13 设置成 2（旁路状态），当软起动器进入旁路运行状态时 K2A、K2B 端子闭合，而在其他工作状态时 K2A、K2B 端子都断开；当 F5.00 的十位设置成 1 时，F5.13 设置成 2（旁路状态），当软起动器进入旁路运行状态时 K2A、K2B 端子断开，而在其他任一工作状态时 K2A、K2B 端子都闭合。 <b>注：对于所控制接触器的线圈电流大于 3A 时请务必加中间继电器。</b>
K3A、 K3B	可编程故障继电器 K3 (常开)	触点容量：3A/250VAC 此功能由功能参数 F5.00 和 F5.14 决定。当 F5.00 的个位为 0 时表示端子 K3A 与 K3B 闭合时是有效状态；当为 1 时表示端子 K3A 与 K3B 断开时是有效状态。 <b>举例说明：</b> 如果 F5.00 的个位设置成 0 时，F5.14 设置成 0（任意故障或报警）时，当软起动器发生任意故障或报警时 K3A、K3B 端子闭合，而在无故障或报警时 K3A、K3B 端子断开；当 F5.00 的个位设置成 1 时，F5.14 设置成 0（任意故障或报警），当软起动器发生任意故障或报警时 K3A、K3B 端子断开，而在无故障或报警时 K3A、K3B 端子都闭合。 <b>注：对于所控制接触器的线圈电流大于 3A 时请务必加中间继电器。</b>
RUN	起动端子 RUN	以 COM 为参考点。 在外控起动允许时，当 RUN 端子、STOP 端子与 COM 端子同时闭合，而且闭合时间大于 F5.07 和 F5.09 设置值时，将发起动命令；当 STOP 端子
STOP	停止端子 STOP	从闭合变成断开时，而且断开时间大于 F5.10 设置值时，将发停机命令。 <b>注：此端子是干接点，严禁把外部交直流电源引入。</b>
IN1	可编程输入端子 IN1	以 COM 为参考点，功能由参数 F5.01 决定。 <b>注：此端子是干接点，严禁把外部交直流电源引入。</b>
IN2	可编程输入端子 IN2	以 COM 为参考点，功能由参数 F5.02 决定。 <b>注：此端子是干接点，严禁把外部交直流电源引入。</b>

续上表

端子名称	端子定义	详细说明
EMS	瞬停端子 EMS	以 COM 为参考点, 当检测到 EMS 端子与 COM 端子断开时间大于参数 F5.12 设定值时, 报“瞬停端子开路”故障。 <b>注: 此端子是干接点, 严禁把外部交直流电源引入。</b>
COM	外控公共端子 COM	是端子 RUN、STOP、IN1、IN2、EMS 和 PTC 信号输入公共端。
PTC	电机温度输入端子 PTC	以 COM 为参考点, 用于电机的热保护。 电机温度传感器回路总电阻: 25℃时在 200Ω~750Ω, 当总阻值大于 3.1kΩ时报“电机过热故障”, 而当总阻值小于 1.5kΩ电机过热解除。
AO	模拟量输出端子 AO	以 GND 为参考点。 模拟量 AO 输出类型由参数 F6.00 决定, 包含 4mA~20mA、0mA~20mA、2mA~10mA 和 0mA~10mA 四种输出类型选择; 模拟量 AO 输出功能由 F6.01 决定, 包含电机电流 Max=500%I <sub>e</sub> 、电机电流 Max=200%I <sub>e</sub> 、电机电流 Max=100%I <sub>e</sub> 、主回路电压[V]、软起动器温度[℃]、功率因数和电磁转矩[100%]、机型电流 Max=500%I <sub>n</sub> 、机型电流 Max=200%I <sub>n</sub> 和机型电流 Max=100%I <sub>n</sub> 。 具体详见参数 F6.00 和 F6.01 介绍。
GND	内部芯片工作地 GND:	产品主芯片工作地, 也是模拟量输出 AO 的地。
485+	RS485 通信端子 485+	485+接上位机的差分正端。
485-	RS485 通信端子 485-	485-接上位机的差分负端。
485GND	RS485 通信端子 485GND	485GND 接上位机的差分电源的地, 使软起动器通信地与上位机的通信地直接连接, 通信更加可靠。

## 4.2.4 控制端子示意图



最大扭力: 0.5Nm



电缆线: AWG13~AWG22  
0.3mm<sup>2</sup>~2.5mm<sup>2</sup>

图4.4 控制端子示意图

## 4.2.4 基本接线示意图

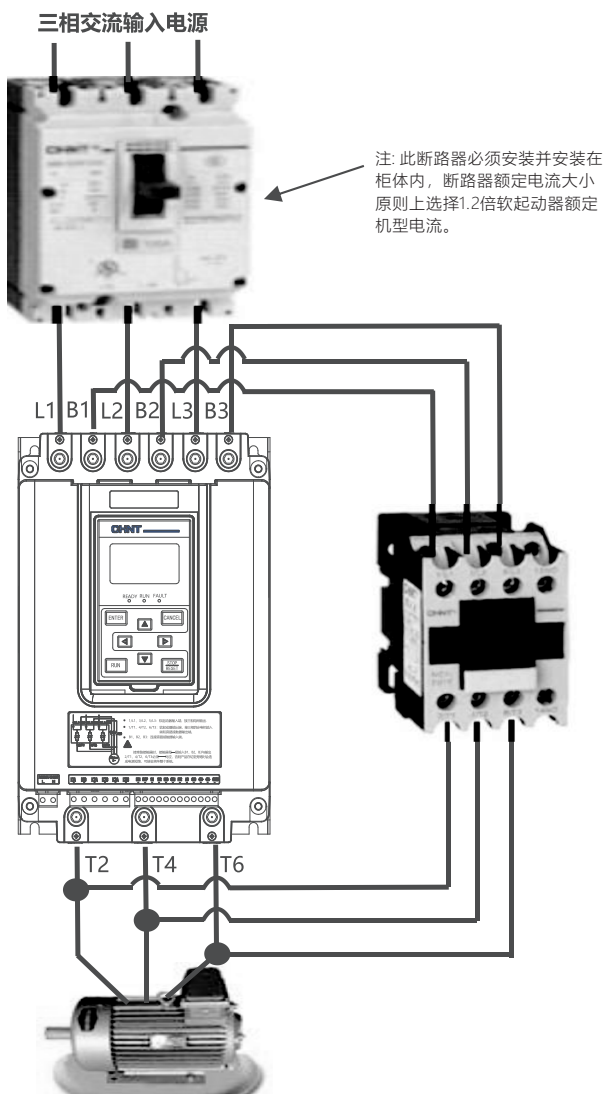




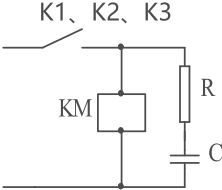


图4.5 基本接线原理

## 4.2.5 主电路配线注意事项

安全等级	注意事项
	<ul style="list-style-type: none"> <li>严禁在软起动器的输出端子（2/T1、4/T2、6/T3）直接接电容器！</li> <li>严禁给 L、N 控制电源施加直流电源或超过电压范围的交流电源！</li> <li>主电路所配电缆（铜排）请按相关标准执行，附录 A 有推荐值供参考！</li> <li>当安装标准要求使用进线漏电设备用于保护时，必须使用一个避免上电过程中出现意外脱扣的漏电断路器，检查它与其他保护设备的兼容性！</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>不要采用主电路电源 ON/OFF 方法来控制软起动器运行和停止，应待软起动器通电以后，选用软起动器上的外控端子或操作面板或远程通信来控制软起动器的软起或停止！</li> <li>软起动器必须接地以符合有关漏电流的规范，外壳必须可靠接地。如果安装中有若干软起动器连接在同一条地线上时，则每个软起动器必须单独接地！</li> <li>动力电缆应与弱电信号（检测器、PLC、测量仪表）电路保持隔离，建议大于 20mm，尽量相互垂直布线！</li> </ul>

## 4.2.6 控制电路配线注意事项

安全等级	注意事项
	<ul style="list-style-type: none"> <li>禁止将外部电源引入除 K1A、K1B、K2A、K2B、K3A、K3B 之外的端子上！</li> <li>在上电或故障手动复位后如果有运行命令则电机会计启动！</li> </ul>
	<ul style="list-style-type: none"> <li>控制线（弱电）与动力线（强电）布线时应保持距离，应大于 20mm，如交叉走线时应相互垂直布线！</li> <li>当 K1、K2、K3 控制外部接触器时，建议在接触器线圈两端并联一阻容电路，以有效抑制接触器动作时产生的浪涌电压，提高系统的可靠性！如下图：</li> </ul> <div style="text-align: center;">  <p>R: 10Ω ~ 100Ω; C: 0.01μF ~ 1μF</p> </div>

## 5 外形与安装尺寸及重量

### 5.1 软起起动器外形与安装尺寸

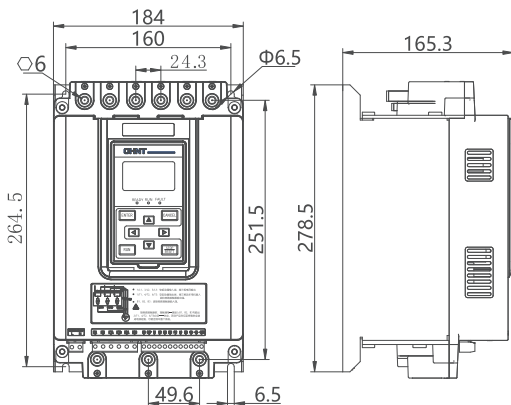


图5.1 NJRP5-15/D4~NJRP5-90/D4、NJRP5-15/D6~NJRP5-90/D6整机外形与安装尺寸图

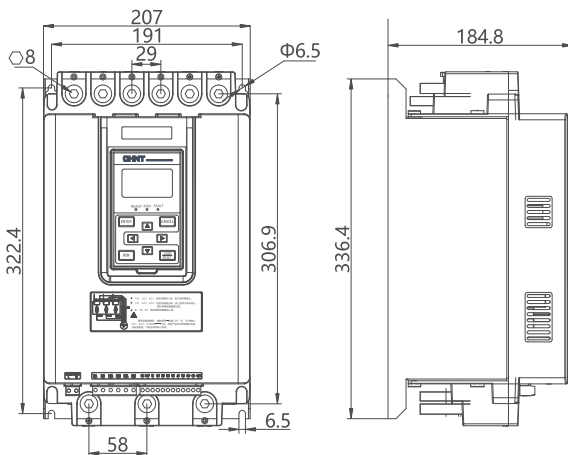


图5.2 NJRP5-110/D4~NJRP5-150/D4、NJRP5-110/D6~NJRP5-150/D6整机外形与安装尺寸图

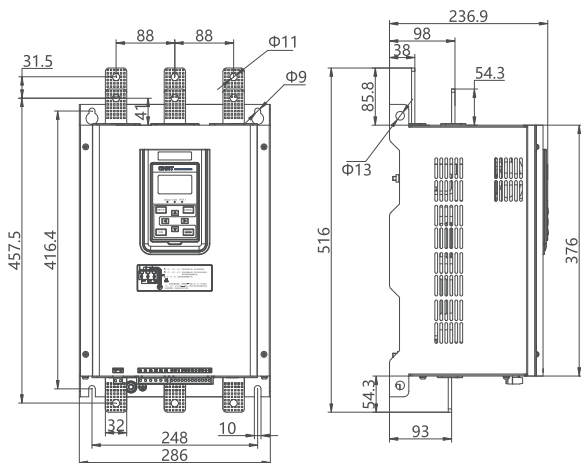


图5.3 NJRP5-180/D4~NJRP5-370/D4, NJRP5-180/D6~NJRP5-370/D6整机外形与安装尺寸图

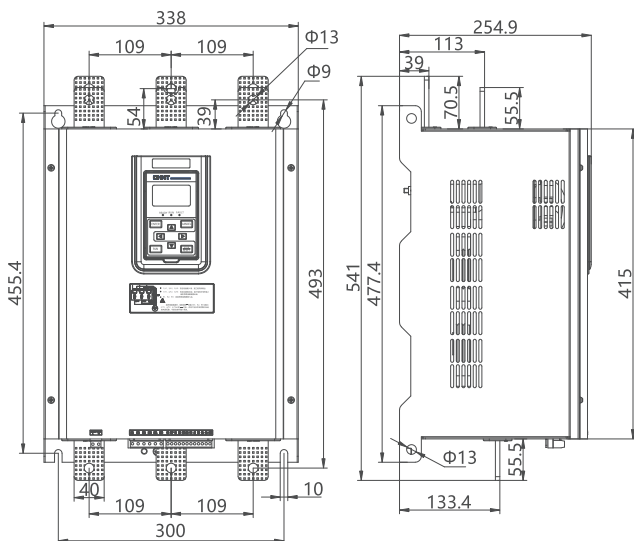


图5.4 NJRP5-440/D4~NJRP5-630/D4, NJRP5-440/D6~NJRP5-630/D6整机外形与安装尺寸图

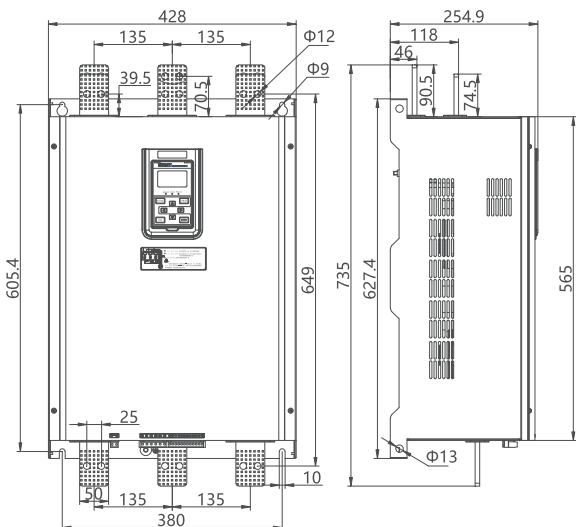


图5.5 NJRP5-710/D4~NJR P5-1000/D4、NJR P5-710/D6~NJR P5-1000/D6整机外形与安装尺寸图

## 5.2 软起动器重量

表5.1 软起动器重量

型 号	净重	毛重	主端子的安装扭矩	备注
NJRP5-15/D4~NJR P5-90/D4、 NJR P5-15/D6~NJR P5-90/D6	7kg	8kg	14-6 AWG, Str/Sol: 5Nm 4-3/0 AWG, Str: 10Nm	图 5.1
NJRP5-110/D4~NJR P5-150/D4、 NJR P5-110/D6~NJR P5-150/D6	12kg	13kg	3 AWG-300 kcmil, Str: 26Nm	图 5.2
NJRP5-180/D4~NJR P5-370/D4、 NJR P5-180/D6~NJR P5-370/D6	23kg	32kg	/	图 5.3
NJRP5-440/D4~NJR P5-630/D4、 NJR P5-440/D6~NJR P5-630/D6	32kg	42kg	/	图 5.4
NJRP5-710/D4~NJR P5-1000/D4、 NJR P5-710/D6~NJR P5-1000/D6	52kg	65kg	/	图 5.5

## 6 安装调试与操作使用

### 6.1 安装注意事项

软起动器安装前需仔细阅读前面章节的安装条件、参数等要求。

### 6.2 通电前后检查工作

#### 6.2.1 通电前检查工作

6.2.1.1 核对接线是否正确和接触是否良好，并确认接地端子接地良好；

6.2.1.2 确认端子间或各裸露的带电部位没有短路或对地短路情况；


6.2.1.3 确认电机型号与软起动器是否相匹配；

6.2.1.4 电机绝缘是否符合要求；

6.2.1.5 用万用表检查三相输入电源1/L1、3/L2、5/L3是否有短路现象。

#### 6.2.2 通电后检查工作

6.2.2.1 投入电源后操作面板应进入“准备状态”；

6.2.2.2  功能参数F2.01电机额定电流是否与电机铭牌上的额定电流一致，如出现电机铭牌与该值设置不匹配，请修改，否则可能会造成电机烧坏；

6.2.2.3 在软起动器输出未接电机的情况下通电，2/T1、4/T2、6/T3输出端有感应电压，属于正常现象，接上电机后此感应电压将消失。

### 6.3 试运行方法

6.3.1 确认主电源电压值、电机额定电压值与FC.10主电源电压等级选择务必一致；


6.3.2 确认无异常情况，可以进行试运行，出厂时默认为本地操作面板方式和外控端子方式；


6.3.3 电机起动运转方向是否符合要求；

6.3.4 电机旋转是否平稳（无振动和啸叫）；

6.3.5 电机起动不够理想，可调整功能参数F2.02第一电机起动模式、F2.04第一电机限流倍数、F2.07第一电机初始电压、F2.08第一电机软起时间因子等；

6.3.6 现场环境温度低于-10℃或18个月未上电，应通电预热30分钟以上再运行使用；

6.3.7  如软起动器或电机运行发生异常或者显示故障应立即停止运行，并根据实际故障情况来检查原因；

6.3.8  如在软起过程中报“起动限流超时”、“运行过载”等故障保护时，此时电机温度可能较高，应给电机足够的散热时间后（一般大于30分钟）才能再次起动，否则可能造成电机损坏；

6.3.9  软起动器通电后，请勿打开机盖，以免触电，也不能碰触任一控制端子和主回路端子。

### 6.4 操作面板、托板、门板说明

6.4.1 图6.1a)：操作面板示意图。

6.4.2 图6.1b)：操作面板安装（柜门开孔）尺寸图，操作面板可以直接安装在柜门门板上。

注：如果操作面板直接安装在柜门门板上时，柜子门板厚度（含喷漆厚度）须小于2mm，否则难以卡住。

6.4.3 图6.2a)：托板示意图，操作面板可以安装在托板上。

6.4.4 图6.2b)：托板安装（柜门开孔）尺寸图，托板（含操作面板）可以安装此柜门门板上。

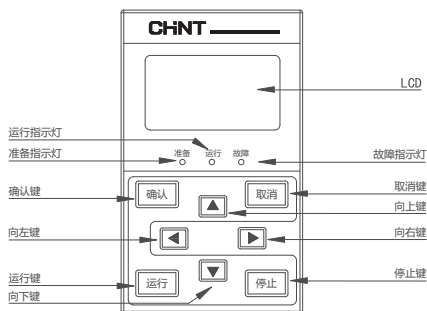


图6.1a) 操作面板示意图

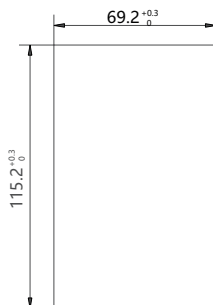


图6.1b) 操作面板安装 (柜门开孔) 尺寸

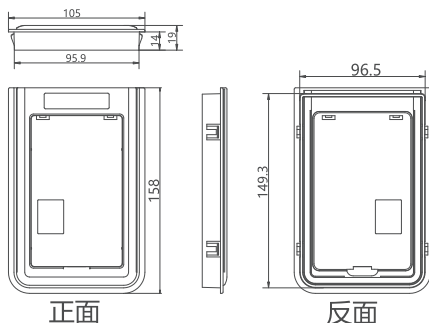


图6.2a) 托板示意图

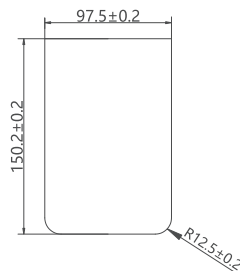


图6.2b) 托板安装 (柜门开孔) 尺寸图

操作面板可以直接安装到柜门门板上，也可以通过托板再安装到柜门门板上。当需要把操作面板安装在柜门门板上时，把操作面板从产品上盖中取出并安装在柜门门板上（可以直接安装到门板上也可通过托板再安装到门板上），并通过加长外引线进行连接，外引线最长为10m，超过10m时需要特殊定制。

#### 6.4.5 操作面板按键功能说明

运行键：用于起动运行。

停止键：用于停止运行或故障复位。

确认键：用于进入功能参数组菜单也可对修改后的功能参数数据进行确认保存数据。

向上键/向下键：在菜单选择中，用于翻页显示菜单内容；在设置具体数据时用于增大或减小所需修改参数。在主界面时用于各监测界面的切换。

向左键/向右键：在设置具体参数值时，用于选择数据设置位。在主界面下时，右移键用于清除故障信息，左移键用于参数恢复出厂值。

取消键：用于返回上一级菜单或用于放弃参数设置值。

#### 6.4.6 操作面板指示灯功能说明

指示灯	说明
“准备”指示灯	在准备状态下，“准备”指示灯常亮； 在起动倒计时状态下，“准备”指示灯闪烁； 不在上述状态时，“准备”指示灯灭。
“运行”指示灯	在旁路运行状态下，“运行”指示灯常亮； 在软起、软停、制动、低速正转、低速反转状态下，“运行”指示灯闪烁； 不在上述状态时，“运行”指示灯灭。
“故障”指示灯	在故障状态下，“故障”指示灯常亮； 在报警下，“故障”指示灯闪烁； 不在上述状态时，“故障”指示灯灭。

注：液晶屏背光灯开通时间由功能参数F8.01液晶背光自动关闭时间决定。

### 6.5 功能参数设置说明

主要从参数恢复出厂值、故障清零、故障记录查询和功能参数设置这四方面进行操作说明，参数恢复出厂值设置见图6.3a)，故障清零设置见图6.3b)，故障记录查询见图6.3c)，功能参数设置见图6.3d)。

设置状态下若超过1分钟没有按操作键，将自动退出设置状态。

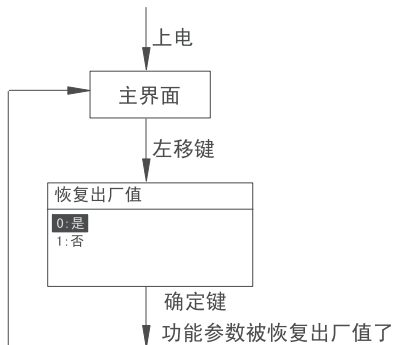


图6.3a) 参数恢复出厂值设置

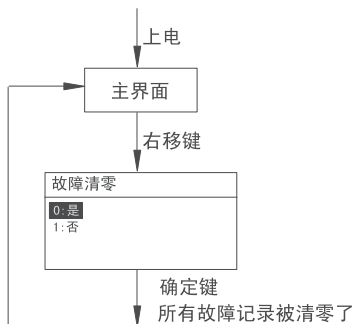


图6.3b) 故障清零设置

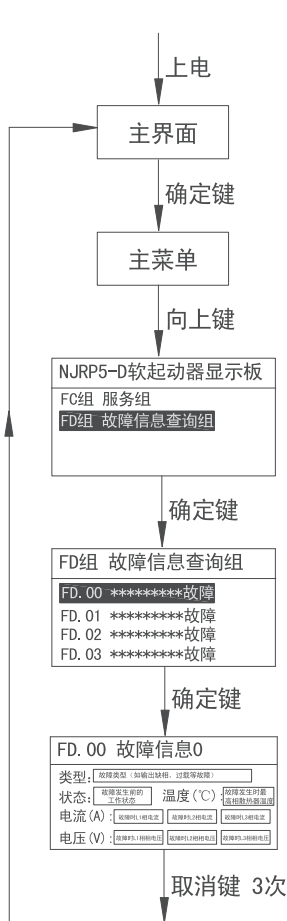


图6.3c) 故障记录查询

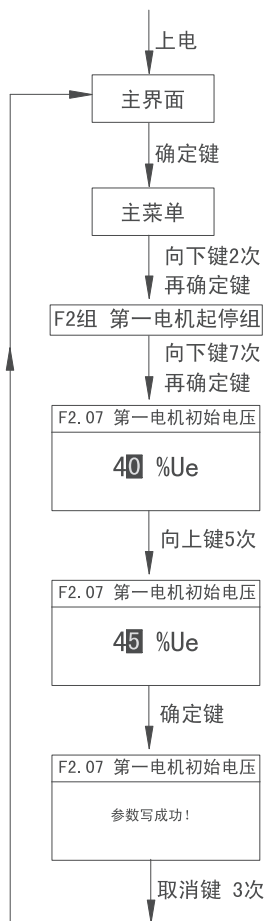


图6.3d) 功能参数设置

## 6.6 故障信息说明

当有故障记录时，进入FD组，查看FD.00~FD.14故障信息。在FD.00~FD.14操作界面上，按“确认”键后进入故障信息集界面，此界面中包含本次故障类型、故障发生前的工作状态、故障发生前的产品最高温度、故障发生时的各相电流和故障发生时的各相相电压值。具体详见图6.4。

## FD. 00 故障信息0

类型:	故障类型 (如输出缺相、过载等故障)		
状态:	故障发生前的 工作状态	温度 (°C):	故障发生时最 高相散热器温度
电流 (A):	故障时L1相电流	故障时L2相电流	故障时L3相电流
电压 (V):	故障时L1相相电压	故障时L2相相电压	故障时L3相相电压

图6.4 故障信息记录

## 6.7 功能参数定义及说明

## 6.7.1 单位/符号含义说明(见表6.1)

表6.1 单位/符号含义说明

单位/符号名称	含义
V	电压单位: 伏特
A	电流单位: 安培
kW	功率单位: 千瓦
hp	功率单位: 马力
kvar	无功功率单位: 千乏
kVA	视在功率单位: 千伏安
MWH	电能单位: 兆瓦时
kWH	电能单位: 千瓦时
Hz	频率单位: 赫兹
kH	时间单位: 千小时
H	时间单位: 小时
s	时间单位: 秒
ms	时间单位: 毫秒
μs	时间单位: 微秒
°C	温度单位: 摄氏度
RPM	转速单位: 转/分钟
Un	电压符号: 软起动器主回路额定机型电压
Ue	电压符号: 主电源电压, 也是电机额定电压
Us	电压符号: 控制电源电压, 指软起动器控制回路额定机型电压
In	电流符号: 软起动器额定机型电流
Ie	电流符号: 电机额定电流
Te	转矩符号: 电机额定转矩

## 6.7.2 功能参数说明

功能参数表包含F0组(厂家参数组)、F1组(起停控制组)、F2组(第一电机起停组)、F3组(第二电机起停组)、F4组(第三电机起停组)、F5组(外控端子输入输出组)、F6组(模拟量输出组)、F7组(保护参数组)、F8组(人机界面组)、F9组(通信参数组)、FA组(状态信息查询组)、FB组(增强组)、FC组(服务组)、FD组(故障/报警信息查询组)，共14个功能组，详见表6.2(由于F0组是厂家参数组，恕不介绍)。

注：只有在准备状态或故障状态下才能修改功能参数，其他状态下修改无效。

**表6.2 功能参数说明**

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
<b>F1 组：起停控制组</b>				
F1.00	启动/停止通道	0: 外控端子 1: 本地面板 2: 远程通信 3: 外控+本地 4: 外控+远程 5: 本地+远程 6: 外控+本地+远程 7: 禁止启动	3: 外控+本地	选择“外控端子”就是通过外控端子 RUN、STOP 与 COM 之间的闭合或断开来实现启动或停止； 选择“本地面板”就是通过与本站操作面板的 485 通信，从而实现启动或停止； 选择“远程通信”就是通过外控端子 485+、485- 与上位机进行的 485 通信。 通过选择不同的启动/停止通道从而实现电机的启动或停止。 <b>注：如果只想一种启动/停止通道，请改成 0 或 1 或 2。</b>
F1.01	启动延时	(1 ~ 999) s	1s	收到有效启动信号后，再延时 F1.01 设置值时间后才使电机开始启动，电机逐步加速，直至切换到旁路运行。启动延时过程中，操作面板上的“准备”指示灯在不断的闪烁，直至启动延时结束。
F1.02	顺序启动数量	0: 1 台电机 1: 2 台电机 2: 3 台电机	0: 1 台电机	0 表示软起动器只启动 1 台电机； 1 表示软起动器按顺序先后启动 2 台电机(第一、二台电机参数按照实际电机可通过 F2 组和 F3 组进行设置)； 2 表示软起动器按顺序先后启动 3 台电机(第一、二和三台电机参数按照实际电机可通过 F2 组、F3 组和 F4 组进行设置)。
F1.03	低速正转强度	(10 ~ 100) %	40%	当功能参数 F5.01 或 F5.02 设置成“低速正转使能”或“低速反转使能”时，而且当外控端子 IN1 或 IN2 与 COM 闭合时电机按照 F1.03~F1.06 设置的强度、速度或转向进行低速运转。
F1.04	低速正转速度	0: 15%额定转速 1: 7%额定转速	0	<b>注 1：如发现电机转速未能达到设定的转速，可以把 F1.03 或 F1.05 适当调大。</b>
F1.05	低速反转强度	(10 ~ 100) %	40%	
F1.06	低速反转速度	0: 20%额定转速 1: 10%额定转速	0	<b>注 2：在使用此功能时，如发现电机振动很大，请立刻停止使用。</b>
<b>F2 组：第一电机起停组</b>				
<b>注：出厂时默认 F2 组功能参数是有效的，而 F3 组和 F4 组功能参数是无效的。</b>				

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明																																																																								
F2.00	第一电机负载类型选择	0: 无应用 1: 深井泵 2: 离心泵 3: 液压泵 4: 轴流风机 5: 离心风机 6: 搅拌机 7: 压缩机 8: 破碎机 9: 球磨机 10: 皮带机 11: 推进器	0: 无应用	0: 表示按照默认参数进行设置; 非 0: 表示不同负载应用时其基本关联启动参数自动设置如下: <table><tr><th>序号</th><th>负载类型</th><th>启动模式</th><th>限流倍数</th><th>初始电压</th><th>软起时间因子</th></tr><tr><td>1</td><td>深井泵</td><td>常规电</td><td>400% Ie</td><td>50%</td><td>6s</td></tr><tr><td>2</td><td>离心泵</td><td>压模式</td><td>350% Ie</td><td>40%</td><td>10s</td></tr><tr><td>3</td><td>液压泵</td><td></td><td>350% Ie</td><td>40%</td><td>10s</td></tr><tr><td>4</td><td>轴流风机</td><td></td><td>350% Ie</td><td>40%</td><td>10s</td></tr><tr><td>5</td><td>离心风机</td><td></td><td>350% Ie</td><td>40%</td><td>10s</td></tr><tr><td>6</td><td>搅拌机</td><td></td><td>400% Ie</td><td>50%</td><td>10s</td></tr><tr><td>7</td><td>压缩机</td><td></td><td>300% Ie</td><td>40%</td><td>10s</td></tr><tr><td>8</td><td>破碎机</td><td>常规电</td><td>350% Ie</td><td>70%</td><td>4s</td></tr><tr><td>9</td><td>球磨机</td><td>流模式</td><td>450% Ie</td><td>70%</td><td>4s</td></tr><tr><td>10</td><td>皮带机</td><td>线性转</td><td>300% Ie</td><td>40%</td><td>10s</td></tr><tr><td>11</td><td>推进器</td><td>矩模式</td><td>300% Ie</td><td>40%</td><td>10s</td></tr></table> 注: 以上仅做参考, 具体要根据实际负载情况进行调整, 如遇变压器容量较小时, 则把限流倍数从较小值逐步调大至适当值, 既要保证电机能启动起来又要保证前端断路器不跳闸。	序号	负载类型	启动模式	限流倍数	初始电压	软起时间因子	1	深井泵	常规电	400% Ie	50%	6s	2	离心泵	压模式	350% Ie	40%	10s	3	液压泵		350% Ie	40%	10s	4	轴流风机		350% Ie	40%	10s	5	离心风机		350% Ie	40%	10s	6	搅拌机		400% Ie	50%	10s	7	压缩机		300% Ie	40%	10s	8	破碎机	常规电	350% Ie	70%	4s	9	球磨机	流模式	450% Ie	70%	4s	10	皮带机	线性转	300% Ie	40%	10s	11	推进器	矩模式	300% Ie	40%	10s
序号	负载类型	启动模式	限流倍数	初始电压	软起时间因子																																																																							
1	深井泵	常规电	400% Ie	50%	6s																																																																							
2	离心泵	压模式	350% Ie	40%	10s																																																																							
3	液压泵		350% Ie	40%	10s																																																																							
4	轴流风机		350% Ie	40%	10s																																																																							
5	离心风机		350% Ie	40%	10s																																																																							
6	搅拌机		400% Ie	50%	10s																																																																							
7	压缩机		300% Ie	40%	10s																																																																							
8	破碎机	常规电	350% Ie	70%	4s																																																																							
9	球磨机	流模式	450% Ie	70%	4s																																																																							
10	皮带机	线性转	300% Ie	40%	10s																																																																							
11	推进器	矩模式	300% Ie	40%	10s																																																																							
F2.01	第一电机额定电流	(1~1600) A	实际电机额定值	第一台电机的额定电流, 具体出厂时的电机额定电流见表 1.1a) ~ 表 1.1b) 的适配电机额定电流 Ie。																																																																								
F2.02	第一电机启动模式	0: 常规电流模式 1: 增强电流模式 2: 常规电压模式 3: 增强电压模式 4: 线性转矩模式 5: 平方转矩模式 6: 分频模式	2: 常规电压模式	<b>1. 常规电流模式和增强电流模式说明</b> <b>1.1</b> 该启动模式更适用于电网频率波动较大 (如发电机供电时, 频率在 35Hz~60Hz 之间波动) 的应用场合。 <b>1.2</b> 该启动模式启动能力强, 更适用于重负载应用场合, 增强电流模式启动能力比常规电流模式强。 <b>1.3</b> 该启动模式下软起性能或效果仅仅与 F2.04 第一电机限流倍数、F2.09 第一电机二次限流时间和 F2.10 第一电机二次限流倍数的设置值有关。限流倍数设置值越大, 启动能力越强, 整个软起过程时间越短, 但对变压器容量要求越高。 <b>1.4</b> 当二次限流功能无效时的启动波形见图 6.5, 当二次限流功能有效时的启动波形见图 6.6。 																																																																								

图 6.5 电流模式下软起波形 1

图 6.5 电流模式下软起波形 1

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
				 <p><b>图 6.6 电流模式下软起波形 2</b></p> <p><b>2. 常规电压模式和增强电压模式说明</b></p> <p><b>2.1</b> 该起动模式更适用于电网频率波动很小（频率在 <math>\pm 2\text{Hz}</math> 范围内波动）的应用场合。</p> <p><b>2.2</b> 增强电压模式起动能力比常规电压模式强。</p> <p><b>2.3</b> 该起动模式下软起性能或效果不仅与 F2.04 第一电机限流倍数、F2.09 第一电机二次限流时间、F2.10 第一电机二次限流倍数的设置值有关而且与 F2.07 第一电机初始电压、F2.08 第一电机软起时间因子有关。限流倍数设置值越大，起动能力越强，起动时间越短；初始电压设置值越大，起动能力越强，起动时间越短；软起时间因子越小，起动能力越强，起动时间越短。</p> <p><b>2.4 该起动模式的起动波形图见图 6.7。</b></p>  <p><b>图 6.7 电压模式下软起波形</b></p> <p>图 6.7 中，<math>U_0</math> 表示初始电压，F2.07 设置值越大，此值越大起动初始力矩越大；<math>t_1</math>、<math>t_2</math>、<math>t_3</math> 和 <math>t_4</math> 分别是 F2.08 设置值（<math>t_1 &lt; t_2 &lt; t_3 &lt; t_4</math>），此值越小，软起动器输出电压上升越快，电机加速也越快。</p> <p><b>注：电压模式下软起过程中起动电流也是限流的</b></p> <p><b>3. 线性转矩模式和平方转矩模式说明</b></p> <p><b>3.1</b> 该起动模式更适用于对负载起动时平稳度要求高的应用场合。</p> <p><b>3.2</b> 该起动模式更适用于电网频率波动很小（频率在 <math>\pm 2\text{Hz}</math> 范围内波动）的应用场合。</p> <p><b>3.3</b> 该起动模式下软起性能或效果不仅与 F2.04 第一电机限流倍数、F2.09 第一电机二次限流时间、F2.10 第一电机二次限流倍数的设置值有关而且与 F2.08 第一电机软起时间因子和 F8.04 第一电机转矩限制水平的设置值有关。</p>

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
				<p>3.4 线性转矩模式下软起波形图见图 6.8，平方转矩模式下的软起波形图见图 6.9。</p> <p><b>图 6.8 线性转矩模式下软起波形</b></p> <p>图 6.8 中，软起过程中软起动器的输出电磁转矩随着时间的增大按线性增加，<math>t_1</math>、<math>t_2</math> 和 <math>t_3</math> 分别是 F2.08 设置值 (<math>t_1 &lt; t_2 &lt; t_3</math>)，当软起时间到达 F2.08 第一电机软起时间因子的设置值时，输出电磁转矩达到 FB.04 第一电机转矩限制水平的设置值。</p> <p><b>图 6.9 平方转矩模式下软起波形</b></p> <p>图 6.9 中，软起过程中软起动器的输出电磁转矩随着时间的增大按平方指数增加，<math>t_1</math>、<math>t_2</math> 和 <math>t_3</math> 分别是 F2.08 设置值 (<math>t_1 &lt; t_2 &lt; t_3</math>)，当软起时间到达 F2.08 第一电机软起时间因子的设置值时，输出电磁转矩达到 FB.04 第一电机转矩限制水平的设置值。</p> <p><b>注：</b>转矩模式具备双限制功能，即同时受限流倍数值和转矩限制水平值限制。</p> <p><b>4 分频模式说明</b></p> <p><b>4.1</b> 该起动模式更适用于电网频率波动很小（频率在 <math>\pm 2\text{Hz}</math> 范围内波动）的应用场合。</p> <p><b>4.2</b> 软起前期按 <math>1/4</math> 电网频率进行分频起动，后期按电网频率并在常规电压模式进行起动。</p>
F2.03	第一电机停机模式	0: 自由停机 1: 制动停机 2: 电压斜坡软停机	0: 自由停机	<p>第一台电机停机模式的选择。</p> <p>0 表示自由停机，即惯性停机。</p> <p>1 表示制动停机，制动停机的时间由 F2.13 的设置值决定，由于制动停机时只有两相上有电流，第三相是没有电流，在电网容量不足时可能会造成电网三相不平衡，请慎用。</p>

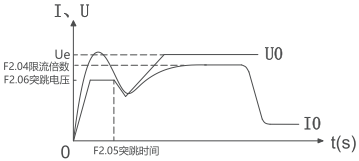
参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
				2 表示软停机，是软起的逆过程，软停机的时间由 F2.11 第一电机软停时间因子决定，软停的限流倍数为 F2.04 设置值的 0.5 倍。
F2.04	第一电机限流倍数	(50 ~ 500) %Ie	350%Ie	第一台电机软起电流达到限流值时，输出电压保持稳定，直到电流值下降到限流值以下时，升压过程继续。
F2.05	第一电机突跳时间	(0.0 ~ 2.0) s	0.0s	0 表示第一台电机在起动时不会突跳；非 0 表示第一台电机在起动时会突跳。
F2.06	第一电机突跳电压	(50 ~ 100) %Ue	80%Ue	突跳期间，给第一台电机施加的电压。电流模式下突跳起动的波形见图 6.10，其中 U0 表示输出电压，I0 表示输出电流。 
F2.07	第一电机初始电压	(30 ~ 70) %Ue	40%Ue	在刚起动时给第一台电机施加的电压水平。
F2.08	第一电机软起时间因子	(2 ~ 60) s	10s	第一台电机收到起动信号，电机输入端电压或力矩逐渐增加。 <b>注：软起时间因子并非软起动器整个起动过程的总时间，设置值越大输出电流和电压上升越慢，反之输出电流和电压上升越快。</b>
F2.09	第一电机二次限流时间	(0 ~ 60) s	0s	0 表示第一台电机二次限流无效；非 0 表示第一台电机二次限流开始的时间。
F2.10	第一电机二次限流倍数	F2.04 ~ 500%Ie	450%Ie	表示第一台电机第二次限流时的电流限定值。
F2.11	第一电机软停时间因子	(2 ~ 60) s	10s	第一台电机收到停止信号，电机输入端电压或力矩逐渐减少使电机停止。当功能参数 F2.03 设置成“2：电压斜坡软停机”时有效。 <b>注：软停时间因子并非软起动器整个软停过程的总时间，设置值越大软停过程越长，输出电压下降越慢，反之软停过程越短，输出电压下降越快。</b>
F2.12	第一电机软停结束电压	(20 ~ 80) %Ue	30%Ue	第一台电机停车过程结束时的电压水平，当功能参数 F2.03 设置成“2：电压斜坡软停机”时有效。
F2.13	第一电机停机制动时间	(2 ~ 60) s	10s	整个制动停机的时间，当功能参数 F2.03 设置成“1：制动停机”时才有效，当第一台电机收到停止信号时，给电机输入直流电流，使电机逐步减速停机。

图 6.10 突跳起动波形

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
F2.14	第一电机 机制动强度	(20~100) %	40%	制动强度越大, 则第一台制动电流越大, 停机效果越好。 注: 制动强度越大, 制动效果越好, 机械振动可能会变大, 修改时需谨慎。
<b>F3 组: 第二电机起停组</b>				
<b>注: 仅仅当第二台电机被选中 (具体详见功能参数 F1.02、F5.01 和 F5.02 说明) 时 F3 组功能参数才有效。</b>				
F3.00	第二电机负 载类型选择	0: 无应用 1: 深井泵 2: 离心泵 3: 液压泵 4: 轴流风机 5: 离心风机 6: 搅拌机 7: 压缩机 8: 破碎机 9: 球磨机 10: 皮带机 11: 推进器	0: 无应用	功能作用同功能参数 F2.00。
F3.01	第二电机额 定电流	(1~1600) A	实际电机额 定值	第二台电机的额定电流。
F3.02	第二电机起 动模式	0: 常规电流模式 1: 增强电流模式 2: 常规电压模式 3: 增强电压模式 4: 线性转矩模式 5: 平方转矩模式 6: 分频模式	3: 常规电 压模式	功能作用同功能参数 F2.02。
F3.03	第二电机停 机模式	0: 自由停机 1: 制动停机 2: 电压斜坡软停机	0: 自由停 机	功能作用同功能参数 F2.03。
F3.04	第二电机限 流倍数	(50~500) %I <sub>e</sub>	350%I <sub>e</sub>	功能作用同功能参数 F2.04。
F3.05	第二电机突 跳时间	(0.0~2.0) s	0.0s	功能作用同功能参数 F2.05。
F3.06	第二电机突 跳电压	(50~100) %U <sub>e</sub>	80%U <sub>e</sub>	功能作用同功能参数 F2.06。
F3.07	第二电机初 始电压	(30~70) % U <sub>e</sub>	40% U <sub>e</sub>	功能作用同功能参数 F2.07。
F3.08	第二电机软 起时间因子	(2~60) s	10s	功能作用同功能参数 F2.08。
F3.09	第二电机二 次限流时间	(0~60) s	0s	功能作用同功能参数 F2.09。

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
F3.10	第一电机二次限流倍数	F3.04~500%Ie	450%Ie	功能作用同功能参数 F2.10。
F3.11	第二电机软停时间因子	(2~60) s	10s	功能作用同功能参数 F2.11。
F3.12	第二电机软停结束电压	(20~80) % Ue	30% Ue	功能作用同功能参数 F2.12。
F3.13	第二电机停机制动时间	(2~60) s	10s	功能作用同功能参数 F2.13。
F3.14	第二电机停机制动强度	(20~100) %	40%	功能作用同功能参数 F2.14。
<b>F4 组：第三电机起停组</b>				
<b>注：仅仅当第三台电机被选中（具体详见功能参数 F1.02、F5.01 和 F5.02 说明）时 F3 组功能参数才有效。</b>				
F4.00	第三电机负载类型选择	0：无应用 1：深井泵 2：离心泵 3：液压泵 4：轴流风机 5：离心风机 6：搅拌机 7：压缩机 8：破碎机 9：球磨机 10：皮带机 11：推进器	0：无应用	功能作用同功能参数 F2.00。
F4.01	第三电机额定电流	(1~1600) A	实际电机额定值	第三台电机的额定电流。
F4.02	第三电机启动模式	0：常规电流模式 1：增强电流模式 2：常规电压模式 3：增强电压模式 4：线性转矩模式 5：平方转矩模式 6：变频模式	3：常规电压模式	功能作用同功能参数 F2.02。
F4.03	第三电机停机模式	0：自由停机 1：制动停机 2：电压斜坡软停机	0：自由停机	功能作用同功能参数 F2.03。
F4.04	第三电机限流倍数	(50~500) %Ie	350%Ie	功能作用同功能参数 F2.04。
F4.05	第三电机突跳时间	(0.0~2.0) s	0.0s	功能作用同功能参数 F2.05。
F4.06	第三电机突跳电压	(50~100) %Ue	80%Ue	功能作用同功能参数 F2.06。

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
F4.07	第三电机初始电压	(30 ~ 70) % Ue	40% Ue	功能作用同功能参数 F2.07。
F4.08	第三电机起时间因子	(2 ~ 60) s	10s	功能作用同功能参数 F2.08。
F4.09	第三电机二次限流时间	(0 ~ 60) s	0s	功能作用同功能参数 F2.09。
F4.10	第三电机二次限流倍数	F1.05 ~ 500%Ie	450%Ie	功能作用同功能参数 F2.10。
F4.11	第三电机软停时间因子	(2 ~ 60) s	10s	功能作用同功能参数 F2.11。
F4.12	第三电机软停结束电压	(20 ~ 80) % Ue	30% Ue	功能作用同功能参数 F2.12。
F4.13	第三电机停机制动时间	(2 ~ 60) s	10s	功能作用同功能参数 F2.13。
F4.14	第三电机停机制动强度	(20 ~ 100) %	40%	功能作用同功能参数 F2.14。
<b>F5 组：外控端子输入输出组</b>				
F5.00	继电器有效状态设定	0x0000 ~ 0x0011	0x0000	<p><b>个位：</b>用于输出继电器 K3 有效性的设定，当为 0 时表示端子 K3A 与 K3B 闭合时是有效状态；当为 1 时表示端子 K3A 与 K3B 断开时是有效状态；</p> <p><b>十位：</b>用于输出继电器 K2 有效性的设定，当为 0 时表示端子 K2A 与 K2B 闭合时是有效状态；当为 1 时表示端子 K2A 与 K2B 断开时是有效状态；</p> <p><b>注：都是为十六进制数。</b></p>
F5.01	输入端子 IN1 功能选择	0: 无 1: 外部故障 2: 第二电机起停参数有效 3: 第三电机起停参数有效 4: 故障复位 5: 低速正转使能 6: 低速反转使能	1: 外部故障 4: 故障复位	<p>以 COM 为参考点。</p> <p>0 表示输入端子 IN1 或 IN2 功能无效；</p> <p>1 表示当输入端子 IN1 或 IN2 与 COM 有效闭合时将报“外部故障”；</p> <p>2 表示当输入端子 IN1 或 IN2 与 COM 有效闭合时第二台电机被选中，F3 组功能参数设置值有效；</p> <p>3 表示输入端子 IN1 或 IN2 与 COM 有效闭合时第三台电机被选中，F4 组功能参数设置值有效；</p> <p>4 表示当输入端子 IN1 或 IN2 与 COM 有效闭合时将使满足复位条件的当前故障被复位；</p> <p>5 表示输入端子 IN1 或 IN2 与 COM 有效闭合时将实现低速正转运行；</p> <p>6 表示输入端子 IN1 或 IN2 与 COM 有效闭合时将实现低速反转运行。</p> <p><b>示例 1：如何用 IN1 端子实现低速正转。</b></p> <p>在准备状态下，首先将 F5.01 设置成“5：低速正转使能”，然后让端子 IN1 与 COM 有效闭合。这样在端子 IN1 与 COM 有效闭合期间电机将低</p>
F5.02	输入端子 IN2 功能选择			

	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
				<p>速正转，端子 IN1 与 COM 断开后将自由停机。</p> <p><b>示例 2：如何实现两台电机逐个软起（即：一拖二）。</b></p> <p>外围配置电路参照附录 B.2.1 和 B.2.2。在准备状态下，首先根据第一台和第二台电机铭牌及现场工况设置 F2 组、F3 组对应功能参数的设置值，然后把 F1.02 设置成“1：2 台”、F5.01 设置成“2：第二电机起停参数有效”，最后按起动按钮 SB2 启动第一台电机，待第一台电机软完后再按起动按钮 SB4 实现第二台电机的软起。</p> <p><b>示例 3：如何实现三台电机逐个软起（即：一拖三）。</b></p> <p>外围配置电路参照附录 B.2.3 和 B.2.4。在准备状态下，首先根据第一台、第二台内和第三台电机铭牌及现场工况设置 F2 组、F3 组和 F4 组对应功能参数的设置值，然后把 F1.02 设置成“2：3 台”、F5.01 设置成“2：第二电机起停参数有效”、F5.02 设置成“3：第三电机起停参数有效”，最后按起动按钮 SB2 启动第一台电机，待第一台电机软完完后，按起动按钮 SB4 实现第二台电机的软起，待第二台电机软完完后，再按起动按钮 SB6 实现第三台电机的软起。</p> <p><b>注 1：在一拖二或一拖三时电机停机模式 F2.03、F3.03 和 F4.03 必须设置成“0：自由停机”。</b></p> <p><b>注 2：有效闭合是指检测到 IN1 或 IN2 端子信号由断开（断开时间大于 F5.04 或 F5.06 设置值）变成闭合（闭合时间 F5.03 或 F5.05 设置值），如果 IN1 或 IN2 在通电前已与 COM，则此时信号无效。</b></p>
F5.03	IN1 端子闭合延时时间	(1~200) ms	50 ms	IN1 端子闭合时间大于此设置值时才认为动作有效。
F5.04	IN1 端子断开延时时间	(1~200) ms	50 ms	IN1 端子断开时间大于此设置值时才认为动作有效。
F5.05	IN2 端子闭合延时时间	(1~200) ms	50 ms	IN2 端子闭合时间大于此设置值时才认为动作有效。
F5.06	IN2 端子断开延时时间	(1~200) ms	50 ms	IN2 端子断开时间大于此设置值时才认为动作有效。
F5.07	RUN 端子闭合延时时间	(1~20000) ms	200 ms	RUN 端子闭合时间大于此设置值时才认为动作有效。
F5.08	RUN 端子断开延时时间	(1~20000) ms	100 ms	RUN 端子断开时间大于此设置值时才认为动作有效。
F5.09	STOP 端子闭合延时时间	(1~20000) ms	200 ms	STOP 端子闭合时间大于此设置值时才认为动作有效。

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
	间			
F5.10	STOP 端子 断开延时时间	(1~20000) ms	100 ms	STOP 端子断开时间大于此设置值时才认为动作有效。
F5.11	EMS 端子 闭合延时时间	(1~20000) ms	100 ms	EMS 端子闭合时间大于此设置值时才认为动作有效。
F5.12	EMS 端子 断开延时时间	(1~200) ms	100 ms	EMS 端子断开时间大于此设置值时才认为动作有效。
F5.13	状态继电器 K2 输出选择	0: 准备状态 1: 软起状态 2: 旁路状态 3: 软停状态 4: 故障状态 5: 制动状态 6: 低速正转状态 7: 低速反转状态	2: 旁路状态	状态继电器 K2 输出由参数 F5.00 和 F5.13 决定。 当 F5.00 的十位为 0 时表示端子 K2A 与 K2B 闭合时是有效状态; 当为 1 时表示端子 K2A 与 K2B 断开时是有效状态。 <b>举例说明:</b> 当 F5.00 的十位设置成“0”、F5.13 设置成“2: 旁路状态”, 在软起动器进旁路运行状态时 K2A、K2B 端子闭合, 而在其他工作状态时 K2A、K2B 端子都断开。 当 F5.00 的十位设置成“1”、F5.13 设置成“2: 旁路状态”, 在软起动器进入旁路运行状态时 K2A、K2B 端子断开, 而在其他任一工作状态时 K2A、K2B 端子都闭合。
F5.14	故障继电器 K3 输出选择	0: 任意故障或报警 1: 运行过载故障 2: 堵转/短路故障 3: 起动限流超时故障 4: 三相不平衡故障 5: 输出缺相故障 6: 输入缺相故障 7: 频率错误故障 8: 晶闸管短路故障 9: 软起动器过热故障 10: 电机过热故障 11: 旁路开关故障 12: 主回路过压故障 13: 主回路欠压故障 14: 控制回路过压故障 15: 控制回路欠压故障 16: 主板运行超时故障 17: 瞬停端子开路故障 18: 起动次数过多故障 19: 起动时间过长故障	0:任意故障 或报警	故障继电器 K3 输出功能由参数 F5.00 和 F5.14 决定。当 F5.00 的个位为 0 时表示端子 K3A 与 K3B 闭合时是有效状态; 当为 1 时表示端子 K3A 与 K3B 断开时是有效状态。 <b>举例说明:</b> 当 F5.00 的个位设置成“0”、F5.14 设置成“0: 任意故障或报警”时, 在软起动器发生任意故障或报警时 K3A、K3B 端子闭合, 而在无故障或报警时 K3A、K3B 端子断开; 当 F5.00 的个位设置成“1”时、F5.14 设置成“0: 任意故障或报警”, 时在软起动器发生任意故障或报警时 K2A、K2B 端子断开, 而在无故障或报警时 K3A、K3B 端子都闭合。

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明																																																																																										
		20: 参数错误故障 21: 外部故障 22: 通信超时故障 23: 软起动器过热报警 24: 欠载报警																																																																																												
F6 组: 模拟量输出组																																																																																														
F6.00	模拟量 AO 输出类型	0: 4mA ~ 20mA 1: 0mA ~ 20mA 2: 2mA~10mA 3: 0mA~10mA	0: 4mA ~ 20mA	模拟量输出电流见表 6.3。 <table><tr><th colspan="3">表 6.3 模拟量输出电流</th></tr><tr><th>F6.00 模拟量 AO 输出类型</th><th>F6.01 模拟量 AO 输出功能</th><th>模拟量输出电流 (mA)</th></tr><tr><td rowspan="10">0: 4mA ~ 20mA</td><td>0:电机电流 Max=500%Ie</td><td><math>4+3.2 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>1:电机电流 Max=200%Ie</td><td><math>4+8 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>2:电机电流 Max=100%Ie</td><td><math>4+16 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>3:主回路电压[V]</td><td><math>4+16 \times U \div 1000</math></td></tr><tr><td>4:软起动器温度[°C]</td><td><math>4+16 \times C \div 100</math></td></tr><tr><td>5:功率因数</td><td><math>4+16 \times \lambda</math></td></tr><tr><td>6:电磁转矩[100%Te]</td><td><math>4+16 \times T \div 300</math></td></tr><tr><td>7:软起动器电流 Max=500%In</td><td><math>4+3.2 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td>8:软起动器电流 Max=200%In</td><td><math>4+8 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td>9:软起动器电流 Max=100%In</td><td><math>4+16 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td rowspan="10">1: 0mA ~ 20mA</td><td>0:电机电流 Max=500%Ie</td><td><math>4 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>1:电机电流 Max=200%Ie</td><td><math>10 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>2:电机电流 Max=100%Ie</td><td><math>20 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>3:主回路电压[V]</td><td><math>20 \times U \div 1000</math></td></tr><tr><td>4:软起动器温度[°C]</td><td><math>20 \times C \div 100</math></td></tr><tr><td>5:功率因数</td><td><math>20 \times \lambda</math></td></tr><tr><td>6:电磁转矩[100%Te]</td><td><math>20 \times T \div 300</math></td></tr><tr><td>7:软起动器电流 Max=500%In</td><td><math>4 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td>8:软起动器电流 Max=200%In</td><td><math>10 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td>9:软起动器电流 Max=100%In</td><td><math>20 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td rowspan="10">2: 2mA ~ 10mA</td><td>0:电机电流 Max=500%Ie</td><td><math>2+1.6 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>1:电机电流 Max=200%Ie</td><td><math>2+4 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>2:电机电流 Max=100%Ie</td><td><math>2+8 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>3:主回路电压[V]</td><td><math>2+8 \times U \div 1000</math></td></tr><tr><td>4:软起动器温度[°C]</td><td><math>2+8 \times C \div 100</math></td></tr><tr><td>5:功率因数</td><td><math>2+8 \times \lambda</math></td></tr><tr><td>6:电磁转矩[100%Te]</td><td><math>2+8 \times T \div 300</math></td></tr><tr><td>7:软起动器电流 Max=500%In</td><td><math>2+1.6 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td>8:软起动器电流 Max=200%In</td><td><math>2+4 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td>9:软起动器电流 Max=100%In</td><td><math>2+8 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td rowspan="10">3: 0mA ~ 10mA</td><td>0:电机电流 Max=500%Ie</td><td><math>2 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>1:电机电流 Max=200%Ie</td><td><math>5 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>2:电机电流 Max=100%Ie</td><td><math>10 \times I \div I_e</math></td></tr><tr><td>3:主回路电压[V]</td><td><math>10 \times U \div 1000</math></td></tr><tr><td>4:软起动器温度[°C]</td><td><math>10 \times C \div 100</math></td></tr><tr><td>5:功率因数</td><td><math>10 \times \lambda</math></td></tr><tr><td>6:电磁转矩[100%Te]</td><td><math>10 \times T \div 300</math></td></tr><tr><td>7:软起动器电流 Max=500%In</td><td><math>2 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td>8:软起动器电流 Max=200%In</td><td><math>5 \times I \div I_n</math></td></tr><tr><td>9:软起动器电流 Max=100%In</td><td><math>10 \times I \div I_n</math></td></tr></table> <p>注 1: 模拟量输出电流指端子 AO 输出电流,与端子 GND 形成电流回路, 单位为 mA。 注 2: 需要模拟量电压输出时, 请在端子 AO 与 GND 之间并联一个 250 欧姆电阻即可实现。</p>	表 6.3 模拟量输出电流			F6.00 模拟量 AO 输出类型	F6.01 模拟量 AO 输出功能	模拟量输出电流 (mA)	0: 4mA ~ 20mA	0:电机电流 Max=500%Ie	$4+3.2 \times I \div I_e$	1:电机电流 Max=200%Ie	$4+8 \times I \div I_e$	2:电机电流 Max=100%Ie	$4+16 \times I \div I_e$	3:主回路电压[V]	$4+16 \times U \div 1000$	4:软起动器温度[°C]	$4+16 \times C \div 100$	5:功率因数	$4+16 \times \lambda$	6:电磁转矩[100%Te]	$4+16 \times T \div 300$	7:软起动器电流 Max=500%In	$4+3.2 \times I \div I_n$	8:软起动器电流 Max=200%In	$4+8 \times I \div I_n$	9:软起动器电流 Max=100%In	$4+16 \times I \div I_n$	1: 0mA ~ 20mA	0:电机电流 Max=500%Ie	$4 \times I \div I_e$	1:电机电流 Max=200%Ie	$10 \times I \div I_e$	2:电机电流 Max=100%Ie	$20 \times I \div I_e$	3:主回路电压[V]	$20 \times U \div 1000$	4:软起动器温度[°C]	$20 \times C \div 100$	5:功率因数	$20 \times \lambda$	6:电磁转矩[100%Te]	$20 \times T \div 300$	7:软起动器电流 Max=500%In	$4 \times I \div I_n$	8:软起动器电流 Max=200%In	$10 \times I \div I_n$	9:软起动器电流 Max=100%In	$20 \times I \div I_n$	2: 2mA ~ 10mA	0:电机电流 Max=500%Ie	$2+1.6 \times I \div I_e$	1:电机电流 Max=200%Ie	$2+4 \times I \div I_e$	2:电机电流 Max=100%Ie	$2+8 \times I \div I_e$	3:主回路电压[V]	$2+8 \times U \div 1000$	4:软起动器温度[°C]	$2+8 \times C \div 100$	5:功率因数	$2+8 \times \lambda$	6:电磁转矩[100%Te]	$2+8 \times T \div 300$	7:软起动器电流 Max=500%In	$2+1.6 \times I \div I_n$	8:软起动器电流 Max=200%In	$2+4 \times I \div I_n$	9:软起动器电流 Max=100%In	$2+8 \times I \div I_n$	3: 0mA ~ 10mA	0:电机电流 Max=500%Ie	$2 \times I \div I_e$	1:电机电流 Max=200%Ie	$5 \times I \div I_e$	2:电机电流 Max=100%Ie	$10 \times I \div I_e$	3:主回路电压[V]	$10 \times U \div 1000$	4:软起动器温度[°C]	$10 \times C \div 100$	5:功率因数	$10 \times \lambda$	6:电磁转矩[100%Te]	$10 \times T \div 300$	7:软起动器电流 Max=500%In	$2 \times I \div I_n$	8:软起动器电流 Max=200%In	$5 \times I \div I_n$	9:软起动器电流 Max=100%In	$10 \times I \div I_n$
表 6.3 模拟量输出电流																																																																																														
F6.00 模拟量 AO 输出类型	F6.01 模拟量 AO 输出功能	模拟量输出电流 (mA)																																																																																												
0: 4mA ~ 20mA	0:电机电流 Max=500%Ie	$4+3.2 \times I \div I_e$																																																																																												
	1:电机电流 Max=200%Ie	$4+8 \times I \div I_e$																																																																																												
	2:电机电流 Max=100%Ie	$4+16 \times I \div I_e$																																																																																												
	3:主回路电压[V]	$4+16 \times U \div 1000$																																																																																												
	4:软起动器温度[°C]	$4+16 \times C \div 100$																																																																																												
	5:功率因数	$4+16 \times \lambda$																																																																																												
	6:电磁转矩[100%Te]	$4+16 \times T \div 300$																																																																																												
	7:软起动器电流 Max=500%In	$4+3.2 \times I \div I_n$																																																																																												
	8:软起动器电流 Max=200%In	$4+8 \times I \div I_n$																																																																																												
	9:软起动器电流 Max=100%In	$4+16 \times I \div I_n$																																																																																												
1: 0mA ~ 20mA	0:电机电流 Max=500%Ie	$4 \times I \div I_e$																																																																																												
	1:电机电流 Max=200%Ie	$10 \times I \div I_e$																																																																																												
	2:电机电流 Max=100%Ie	$20 \times I \div I_e$																																																																																												
	3:主回路电压[V]	$20 \times U \div 1000$																																																																																												
	4:软起动器温度[°C]	$20 \times C \div 100$																																																																																												
	5:功率因数	$20 \times \lambda$																																																																																												
	6:电磁转矩[100%Te]	$20 \times T \div 300$																																																																																												
	7:软起动器电流 Max=500%In	$4 \times I \div I_n$																																																																																												
	8:软起动器电流 Max=200%In	$10 \times I \div I_n$																																																																																												
	9:软起动器电流 Max=100%In	$20 \times I \div I_n$																																																																																												
2: 2mA ~ 10mA	0:电机电流 Max=500%Ie	$2+1.6 \times I \div I_e$																																																																																												
	1:电机电流 Max=200%Ie	$2+4 \times I \div I_e$																																																																																												
	2:电机电流 Max=100%Ie	$2+8 \times I \div I_e$																																																																																												
	3:主回路电压[V]	$2+8 \times U \div 1000$																																																																																												
	4:软起动器温度[°C]	$2+8 \times C \div 100$																																																																																												
	5:功率因数	$2+8 \times \lambda$																																																																																												
	6:电磁转矩[100%Te]	$2+8 \times T \div 300$																																																																																												
	7:软起动器电流 Max=500%In	$2+1.6 \times I \div I_n$																																																																																												
	8:软起动器电流 Max=200%In	$2+4 \times I \div I_n$																																																																																												
	9:软起动器电流 Max=100%In	$2+8 \times I \div I_n$																																																																																												
3: 0mA ~ 10mA	0:电机电流 Max=500%Ie	$2 \times I \div I_e$																																																																																												
	1:电机电流 Max=200%Ie	$5 \times I \div I_e$																																																																																												
	2:电机电流 Max=100%Ie	$10 \times I \div I_e$																																																																																												
	3:主回路电压[V]	$10 \times U \div 1000$																																																																																												
	4:软起动器温度[°C]	$10 \times C \div 100$																																																																																												
	5:功率因数	$10 \times \lambda$																																																																																												
	6:电磁转矩[100%Te]	$10 \times T \div 300$																																																																																												
	7:软起动器电流 Max=500%In	$2 \times I \div I_n$																																																																																												
	8:软起动器电流 Max=200%In	$5 \times I \div I_n$																																																																																												
	9:软起动器电流 Max=100%In	$10 \times I \div I_n$																																																																																												

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
				<p>注 3: 上表中 “I” 表示当前相电流, “U” 表示当前线电压, “C” 表示当前散热器温度, “λ” 表示当前功率因数。</p> <p><b>举例说明:</b></p> <p>当 F6.00 设置值为 “0: 4mA~20mA”、F6.01 设置值为 “1: 电机电流 Max=200%I<sub>e</sub>” 时, 当前电流为 1 倍电机额定电流时, 模拟量输出端子 AO 与 GND 之间的电流 = <math>4+16 \times 1 \div 2 = 12\text{mA}</math>。</p>
F6.01	模拟量 AO 输出功能	0: 电机电流 Max=500%I <sub>e</sub> 1: 电机电流 Max=200%I <sub>e</sub> 2: 电机电流 Max=100%I <sub>e</sub> 3: 主回路电压[V] 4: 软起动器温度[°C] 5: 功率因数 6: 电磁转矩[100%Te] 7: 软起动器电流 Max=500%I <sub>n</sub> 8: 软起动器电流 Max=200%I <sub>n</sub> 9: 软起动器电流 Max=100%I <sub>n</sub>	8: 软起动器电流 Max=200%I <sub>n</sub>	0: 表示 5 倍电机额定电流值时对应 F6.00 设定的最大值, 0A 时对应 F6.00 设定的最小值。 1: 表示 2 倍额定电机电流值时对应 F6.00 设定的最大值, 0A 时对应 F6.00 设定的最小值。 2: 表示 1 倍额定电机电流值时对应 F6.00 设定的最大值, 0A 时对应 F6.00 设定的最小值。 3: 表示主回路电压为 AC1000V 时对应 F6.00 设定的最大值, 0V 时对应 F6.00 的最小值。 4: 表示软起动器温度为 100°C 时对应 F6.00 设定的最大值, 0°C 时对应 F6.00 的最小值。 5: 表示电机功率因数为 1.0 时对应 F6.00 设定的最大值, 0 时对应 F6.00 的最小值。 6: 表示电磁转矩/电机额定转矩=300%对应 F6.00 最大值, 0 时对应 F6.00 最小值。 7: 表示 5 倍软起动器额定机型电流值时对应 F6.00 设定的最大值, 0A 时对应 F6.00 设定的最小值。 8: 表示 2 倍软起动器额定机型电流值时对应 F6.00 设定的最大值, 0A 时对应 F6.00 设定的最小值。 9: 表示 1 倍软起动器额定机型电流值时对应 F6.00 设定的最大值, 0A 时对应 F6.00 设定的最小值。 <p><b>注: 软起动器额定机型电流 I<sub>n</sub> 与电机额定电流 I<sub>e</sub> 在数值上不一定相等, I<sub>n</sub> 值是固定不变的 (具体见表 1.1a~表 1.1.b), 而 I<sub>e</sub> 值是根据实际电机额定电流值可设定。</b></p>
<b>F7 组: 保护参数组</b>				
F7.00	电机过载保护等级	0: 2 级 1: 10A 级 2: 10 级 3: 20 级 4: 30 级	2:10 级	电机运行过载保护等级的设置, 电机过载等级设置值越大, 报 “起动限流超时故障” 和 “运行过载” 的时间越长。
F7.01	过载热累积选择	0~5	0	0: 表示过载热积分值 (即: I <sup>2</sup> t) 是累积的。 1: 表示过载热积分值是不累积的, 当负载电流小于 1.1 倍额定电机电流时, 当前热积分值将被清零。 2: 表示过载热积分值是不累积的, 当负载电流小于 1.2 倍额定电机电流时, 当前的热积分值将被清

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
				<p>零。</p> <p>3: 表示过载热积分值是不累积的, 当负载电流小于 1.3 倍额定电机电流时, 当前的热积分值将被清零。</p> <p>4: 表示过载热积分值是不累积的, 当负载电流小于 1.4 倍额定电机电流时, 当前的热积分值将被清零。</p> <p>5: 表示过载热积分值是不累积的, 当负载电流小于 1.5 倍额定电机电流时, 当前的热积分值将被清零。</p> <p><b>注: 当 F7.01 设置成 1~5 时, 可能会烧电机, 请务必慎用。</b></p>
F7.02	主回路过压保护值	(100 ~ 130) %Ue	120%Ue	<p>在任何状态下 (除故障状态外), 当检测到主回路电压大于 F7.02 设置值并且持续时间大于 F7.03 设置值时间时, 产品将报“主回路过压”故障。</p>
F7.03	主回路过压滤波时间	(0.1 ~ 10.0)s	3.0s	
F7.04	主回路欠压保护值	(60 ~ 90) %Ue	80%Ue	<p>在任何状态下 (除故障状态外), 当检测到主回路电压小于 F7.04 设置值并且持续时间大于 F7.05 设置值时间时, 产品将报“主回路欠压”故障。</p> <p><b>注: 为提高软起的性能, 软起过程中不会报主回路欠压故障。</b></p>
F7.05	主回路欠压滤波时间	(0.1 ~ 10.0)s	3.0s	
F7.06	堵转保护电流	(600 ~ 750) %Ie	700%Ie	<p>当检测到电流大于 F7.06 设置值并且持续时间大于 F7.07 设置值时间时, 产品将报“堵转/短路”故障。</p>
F7.07	堵转时间	(0.1 ~ 5.0)s	3.0s	
F7.08	电流三相不平衡度	(10 ~ 50) %	30%	<p>在软起、、旁路运行、低速正转、低速反转状态下, 各相电流值都大于 5%Ie 下, 当三相电流不平衡度持续 (持续时间等于 F7.09 设置值) 大于 F7.08 设置值时将报“三相不平衡故障”。即当 <math>100\% - (I_{\min} \div I_{\max})\% &gt; F7.08</math> 设置值而且维持时间大于 F7.09 的设置值时报“三相不平衡故障”。</p> <p><b>注: 其中 <math>I_{\min}</math> 表示电流最小的相电流, <math>I_{\max}</math> 表示电流最大的相电流。</b></p>
F7.09	电流三相不平衡时间	(1.0 ~ 20.0) s	3.0s	
F7.10	软起次数	0 ~ 10	0	<p>一个小时内起动的次数, 超过设定值时报“起动次数过多”, 当设置为 0 时, 表示不限次数。</p> <p><b>注: 当发生过启动限流超时故障或运行过载故障时, 将等待 30 分钟之后才能再次启动。</b></p>
F7.11	软起动器过热保护值	(75°C ~ 90) °C	80°C	<p>在任何状态下 (除故障状态外), 检测到软起动器散热器的温度超过过热保护设置值时报“软起动器过热”保护, 同时停机。</p> <p>软起动器额定机型电流为 150A 以上产品出厂值默认为 85°C; 150A 及以下产品出厂值默认为 80°C。</p>

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
F7.12	软起动器过热报警值	(65℃~74)℃	70℃	在任何状态下（除故障状态外），检测到软起动器温度大于 F7.12 设置值时将报“软起动过热报警”。在“软起动器过热故障”状态下，如检测到软起动器温度比 F7.12 设置值还低 2℃时将自动解除“软起动器过热报警”。 150A 以上产品出厂值默认为 74℃； 150A 及以下产品出厂值默认为 70℃。 <b>注：在“软起动过热报警”状态下不会停机，如在准备状态下已报“软起动过热报警”，则不能软起。</b>
F7.13	欠载报警电流	(0~90)%Ie	0%Ie	0 表示此功能无效。 非 0 表示此功能有效，在旁路运行状态下，当持续 F7.14 设置值时间内检测到电机电流小于 F7.13 设置值电流，产品将报“欠载报警”，如果功能参数 F5.14 设置为“0”或“24”，则 K3 继电器将动作，产品不会停机。发生“欠载报警”后，当持续 F7.15 设置值时间内检测到电机电流大于 F7.13 设置值电流，将自动消除“欠载报警”，K3 继电器将动作。
F7.14	欠载电流维持时间	(0.1~60.0) s	5.0s	见功能参数 F7.13。
F7.15	欠载解除维持时间	(0.1~60.0) s	5.0s	
<b>F8 组：人机界面组</b>				
F8.00	参数设置锁定	0：未锁定 1：锁定	0：未锁定	当本地面板通信有效时：允许或禁止在显示屏上进行功能码参数的修改（除厂家参数外）； 当远程通信有效时，功能参数锁定功能无效。
F8.01	液晶背光自动关闭时间	(0~600) s	30s	0：表示液晶背光常亮 (1~600) s：表示液晶屏上按键停止操作后，延时 F8.01 设置值秒后关闭液晶屏的背光
<b>F9 组：通信参数组</b>				
F9.00	本机通信地址	1~247	1	表示本软起动器在整个通信系统的通信地址
F9.01	通信波特率	0：4.8kbps 1：9.6kbps 2：19.2kbps	1:9.6kbps	远程通信的波特率
F9.02	通信数据校验格式	0：8-1-N RTU 1：8-1-E RTU 2：8-1-O RTU 3：8-1-N ASCII 4：8-1-E ASCII 5：8-1-O ASCII	0：8-1-N RTU	通信数据格式 8-1-N RTU： 8 数据位+ 1 停止位+无校验 RTU 模式 8-1-E RTU： 8 数据位+ 1 停止位+偶校验 RTU 模式 8-1-O RTU： 8 数据位+ 1 停止位+奇校验 RTU 模式 8-1-N ASCII：

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
				8 数据位+ 1 停止位+无校验 ASCII 模式 8-1-E ASCII: 8 数据位+ 1 停止位+偶校验 ASCII 模式 8-1-O ASCII: 8 数据位+ 1 停止位+奇校验 ASCII 模式
F9.03	通信超时故障时间	(0.1 ~ 60.0) s	2.0s	当大于 F9.03 设置值时间未检测到通信数据,上位机将报通信超时故障。
<b>FA 组: 状态信息查询组</b>				
FA.00	软件版本号	X.XX	/	当前主板软件和显示板软件的版本号
FA.01	软件升级年份	XXXX 年	/	当前主板软件和显示板软件的升级日期 (年份)
FA.02	软件升级月日	XX 月 XX 日	/	当前主板软件和显示板软件的升级日期 (月、日)
FA.03	1/L1 相电流	(0 ~ 65535) A	/	实测值。 注: 软起动器额定机型电流为 630A 及以下产品时显示值带一位小数点, 为 630A 以上产品时显示值是整数。
FA.04	3/L2 相电流	(0 ~ 65535) A	/	
FA.05	5/L3 相电流	(0 ~ 65535) A	/	
FA.06	1/L1 相电压	(0.0 ~ 1000.0) V	/	实测值
FA.07	3/L2 相电压	(0.0 ~ 1000.0) V	/	
FA.08	5/L3 相电压	(0.0 ~ 1000.0) V	/	
FA.09	1/L1 与 3/L2 间线电压	(0.0 ~ 1500.0) V	/	实测值
FA.10	1/L1 与 5/L3 间线电压	(0.0 ~ 1500.0) V	/	
FA.11	3/L2 与 5/L3 间线电压	0 (0.0 ~ 1500.0) V	/	
FA.12	1/L1 相散热器温度	(0 ~ 100) °C	/	实测值, 散热器的温度也就是软起动器最高温度。 注: 软起动器额定机型电流为 180A 及以上产品时显示 1/L1、3/L2、5/L3 三相散热器的温度; 为 180A 以下产品时仅仅显示 3/L2 相散热器的温度。
FA.13	3/L2 相散热器温度	(0 ~ 100) °C		
FA.14	5/L3 相散热器温度	(0 ~ 100) °C		
FA.15	电网频率	(0 ~ 100) Hz	/	实测值
FA.16	功率因数	0.00~1.00	/	实测值

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
FA.17	有功功率 [kW]	(0.0~6500.0)kW	/	实测值
FA.18	无功功率 [kvar]	(0.0~6500.0)kvar	/	实测值
FA.19	视在功率 [kVA]	(0.0~6500.0)kVA	/	实测值
FA.20	电磁转矩	(0.0~300.0) %	/	实测值
FA.21	最大运行电流	(0 ~ 65535)A	/	实测值
FA.22	最大起动电流	(0 ~ 65535)A	/	实测值
FA.23	已起动次数	0 ~ 60000	/	实测值
FA.24	累积用电量 低位 [MWH]	(0 ~ 9999)MWH	/	实测值，仅做参考，不能作为电费收费标准
FA.25	累积用电量 低位[kWH]	(0.0 ~ 999.9)kWH	/	实测值，仅做参考，不能作为电费收费标准
FA.26	总运行时间 高位[kH]	(0 ~ 9999)kH	/	实测值
FA.27	总运行时间 低位[H]	((0.0 ~ 999.9)H	/	实测值
FA.28	总得电时间 高位[kH]	(0 ~ 9999)kH	/	实测值
FA.29	总得电时间 低位[H]	(0.0 ~ 999.9)H	/	实测值
FA.30	总故障次数	0 ~ 60000	/	实测值
<b>FB 组：增强组</b>				
FB.00	旁路切换延时	(1~20) s	1s	在软起状态下，检测到电机转速达到全速之后再延时 FB.00 设置值时间切换到旁路运行状态。
FB.01	第一电机额定功率 [kW]	(0~1000.0) kW	等于 F0.04 值	第一台电机的额定功率设定值（单位为 kW），起动模式为线性转矩或平方转矩模式时务必准确输入。
FB.02	第一电机额定转速	(0~10000) RPM	1440RPM	第一台电机的额定转速，起动模式为线性转矩或平方转矩模式时务必准确输入。
FB.03	第一电机定子损耗增益	(20 ~ 500) %	100%	起动模式为线性转矩或平方转矩模式时有效，是第一台电机定子电阻的损耗增益。
FB.04	第一电机转矩限制水平	(50.0 ~ 300.0) %Te	150.0%Te	起动模式为线性转矩或平方转矩模式时有效，是第一台电机起动的转矩上限设置值，此值越大电机越容易起动起来。
FB.05	第二电机额定功率 [kW]	(0~1000.0) kW	等于 F0.04 值	第二台电机的额定功率设定值（单位为 kW），起动模式为线性转矩或平方转矩模式时务必准确输入。

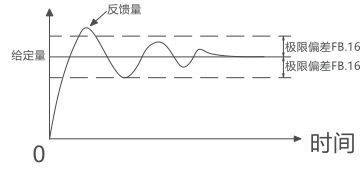
参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
FB.06	第二电机额定转速	(0~10000) RPM	1440 RPM	第二台电机的额定转速, 起动模式为线性转矩或平方转矩模式时务必准确输入。
FB.07	第二电机定子损耗增益	(20~500) %	100%	起动模式为线性转矩或平方转矩模式时有效, 是第二台电机定子电阻的损耗增益。
FB.08	第二电机转矩限制水平	(50.0~300.0) %Te	150.0%Te	起动模式为线性转矩或平方转矩模式时有效, 是第二台电机起动的转矩上限设置值, 此值越大电机越容易起动起来。
FB.09	第三电机额定功率 [kW]	(0~1000.0) kW	等于 F0.04 值	第三台电机的额定功率设定值 (单位为 kW), 起动模式为线性转矩或平方转矩模式时务必准确输入。
FB.10	第三电机额定转速	(0~10000) RPM	1440 RPM	第三台电机的额定转速, 起动模式为线性转矩或平方转矩模式时务必准确输入。
FB.11	第三电机定子损耗增益	(20~500) %	100%	起动模式为线性转矩或平方转矩模式时有效, 是第三台电机定子电阻的损耗增益。
FB.12	第三电机转矩限制水平	(50.0~300.0) %Te	150.0%Te	起动模式为线性转矩或平方转矩模式时有效, 是第三台电机起动的转矩上限设置值, 此值越大电机越容易起动起来。
FB.13	转矩模式比例增益 Kp	1~10	4	起动模式为线性转矩或平方转矩模式时有效, 转矩 PI 调节器的比例增益, 仅用比例增益 Kp 调节, 不能完全消除偏差, 为了消除残留偏差, 可采用积分时间 Ti, 构成闭环控制。Ti 越小对变化的偏差响应越快, 但过小容易产生振荡。一般情况下不用修改。
FB.14	转矩模式积分时间 Ti	500~10000	1000 (电网周波个数)	起动模式为线性转矩或平方转矩模式时有效, 转矩 PI 调节器的积分时间, 一般情况下不用修改。
FB.15	转矩模式采样周期	1~100	1 (电网周波个数)	起动模式为线性转矩或平方转矩模式时有效, 转矩 PI 调节器的转矩采样周期, 采样周期是对反馈量的采样周期, 在每个采样周期闭环调节器运算一次, 采样周期越大响应越慢。一般情况下不用修改。
FB.16	转矩模式偏差极限	(0.0~10.0) %Te	1.0%Te	检测到当前电磁转矩与给定转矩的偏差在 FB.16 设置值范围内时, PI 调节器不调节, 详见图 6.11。一般情况下不用修改。 <b>电磁转矩</b> 
FB.17	停机后风扇运行时间	(1~600) s	120s	产品停机 (即电机没有电流) 后, 风扇再持续运行 FB.17 设置值时间后关闭风扇。

图 6.11 PI 调节示意图

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
FB.18	电流模式触发角回调值	(0~200) $\mu$ s	20 $\mu$ s	仅在启动模式为常规电流模式或增强电流模式时有效，一般情况下不用修改。
FB.19	电流模式电流上升门限	(10~50%) $I_e$	10% $I_e$	
FB.20	第一电机额定功率[hp]	(0~2000.0) hp	等于 F0.05 值	第一台电机的额定功率设定值 (单位为 hp)，启动模式为线性转矩或平方转矩模式时务必准确输入。
FB.21	第二电机额定功率[hp]	(0~2000.0) hp	等于 F0.05 值	第二台电机的额定功率设定值 (单位为 hp)，启动模式为线性转矩或平方转矩模式时务必准确输入。
FB.22	第三电机额定功率[hp]	(0~2000.0) hp	等于 F0.05 值	第三台电机的额定功率设定值 (单位为 hp)，启动模式为线性转矩或平方转矩模式时务必准确输入。
<b>FC 组: 服务组</b>				
FC.00	1/L1 相电压校准系数	(90~110) % $U_e$	102% $U_e$	是 L1 相电压校准的比例系数，不能被恢复出厂值
FC.01	3/L2 相电压校准系数	(90~110) % $U_e$	102% $U_e$	是 L2 相电压校准的比例系数，不能被恢复出厂值
FC.02	5/L3 相电压校准系数	(90~110) % $U_e$	102% $U_e$	是 L3 相电压校准的比例系数，不能被恢复出厂值
FC.03	1/L1 相电流校准比例系数	(90~110) % $I_e$	100% $I_e$	FC.03 是 1/L1 相电流校准的比例系数，FC.04 是 1/L1 相电流校准的常数，不能被恢复出厂值。 如果软起动器操作面板显示电流值、电机实际电流值两者之间误差值与实际电流值大小成比例变大时，则需要调整 FC.03 设置值；如果软起动器操作面板显示电流值、电机实际电流值两者之间误差值与实际电流值大小无关，而是固定不变时，则需要调整 FC.04 设置值。
FC.04	1/L1 相电流校准常数	(0~10) % $I_e$	0% $I_e$	
FC.05	3/L2 相电流校准比例系数	(90~110) % $I_e$	100% $I_e$	功能作用同 FC.03 和 FC.04。
FC.06	3/L2 相电流校准常数	(0~10) % $I_e$	0% $I_e$	
FC.07	5/L3 相电流校准比例系数	(90~110) % $I_e$	100% $I_e$	功能作用同 FC.03 和 FC.04。
FC.08	5/L3 相电流校准常数	(0~10) % $I_e$	0% $I_e$	
FC.09	模拟量输出校准系数	(90~110) %	97%	是模拟量输出校准的比例系数，不能被恢复出厂值。
FC.10	主电源电压等级选择	0: AC200V 1: AC208V 2: AC220V-240V 3: AC380V-415V	见右边参数 详细说明	当产品型号为 NJRP5-/D4 时出厂值为“7: AC380V”； 当产品型号为 NJRP5-/D6 时出厂值为“10: AC690V”。

参数代码	参数内容	参数设定范围	出厂值	参数详细说明
		4: AC440V-480V 5: AC550V-600V 6: AC220V 7: AC380V 8: AC460V 9: AC575V 10: AC690V		务必根据适配电机的额定电压值对应选择 FC.10 设置值。
<b>FD 组: 故障/报警信息查询组</b>				
FD.00	故障信息 0	----		记录故障/报警发生时信息依次如下:
FD.01	故障信息 1			故障/报警名称 (1 字节)、
FD.02	故障信息 2			最高相散热器温度 (1 字节, 整数)、
FD.03	故障信息 3			工作状态 (2 字节)、
FD.04	故障信息 4			L1相电流(2 字节, 整数)、
FD.05	故障信息 5			L2相电流(2 字节, 整数)、
FD.06	故障信息 6			L3相电流(2 字节, 整数)、
FD.07	故障信息 7			L1相相电压 (2 字节, 整数)、
FD.08	故障信息 8			L2相相电压 (2 字节, 整数)、
FD.09	故障信息 9			L3相相电压 (2 字节, 整数),共需 16 个字节
FD.10	故障信息 10			共记录了 10 条故障信息。
FD.11	故障信息 11			<b>注: 每条信息是包含了 16 个字节, 即 8 个字, 因此读故障信息时, 一次性读的数据字的个数必须是 8 的整数倍。</b>
FD.12	故障信息 12			
FD.13	故障信息 13			
FD.14	故障信息 14			

## 7 RS485通信

软起动器提供RS485通信接口，采用国际标准的Modbus通信协议进行的主从通信。用户可通过计算机、PLC或专用通信设备等实现集中控制，通过该通信协议设定软起动器运行命令、修改或读取功能码参数、读取软起动器工作状态及故障信息等。

### 7.1 通信连接

通信接口采用RS485，异步通信，数据帧发送顺序是高字节先发送，低字节后发送(除CRC校验码外，CRC校验码是低字节先发送，高字节后发送)，每个单字节发送顺序是最低位先发送，最高位最后发送。一台软起动器与计算机的连接示意图见图7.1，多台软起动器与计算机的连接示意图见图7.2。软起动器外控端子的“485+”、“485-”端子通过双绞线分别与主机(上位机)的485+、485-连接。

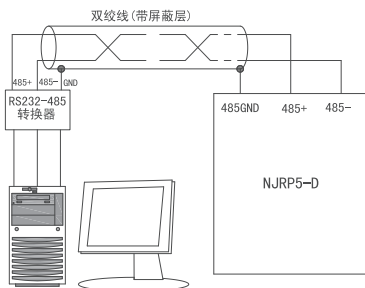


图7.1 一台软起动器与计算机的连接

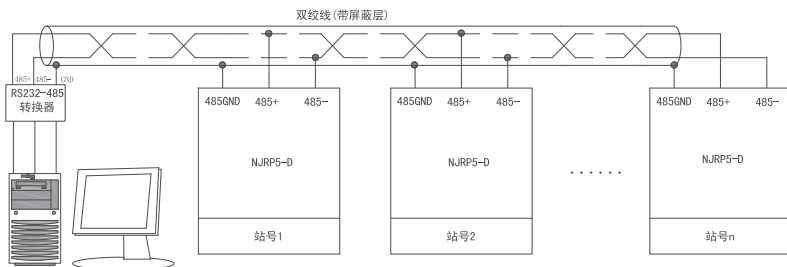


图7.2 多台软起动器与计算机的连接

注1: 一般情况下软起动器485+、485-两端不需要接终端电阻，如距离较远，可在最远端的软起动器485+、485-端子间接终端电阻(终端电阻阻值约为120Ω)。

注2: 为降低通信信号受外部干扰，通信连接线建议使用双绞屏蔽线，如果总线长度较长，请把软起动器外控端子的“485 GND”端子与双绞屏蔽线的屏蔽层连接。

### 7.2 协议内容

从机地址可以设置，设置范围1~247，0为广播通信地址。在单主机多从机和单主机单从机系统中，网络中的每个从机的地址都具有唯一性。支持Modbus协议，该串行通信协议定义了串行通信中异步传输的帧内容及使用格式，支持RTU和ASCII码格式。

RTU通信模式下，报文中每个8位字节含有两个4位16进制字符，此模式的优点是在相同的波特率下其较高的字符密度具有比ASCII模式更高的吞吐率，NJRP5-D软起动器最大RTU帧是256个字节。

ASCII通信模式下，用两个ASCII字符发送报文中的一个8位字节，当设备不能满足RTU模式时采用ASCII模式，NJRP5-D软起动器最大ASCII帧是256个字符，常用字符对应的ASCII码值见表7.1。

表7.1 常用字符对应ASCII码值

字符	'0'	'1'	'2'	'3'	'4'	'5'	'6'	'7'	'8'	'9'
ASCII 码值	0x30	0x31	0x32	0x33	0x34	0x35	0x36	0x37	0x38	0x39
字符	'A'	'B'	'C'	'D'	'E'	'F'	':'	'CR'	'LF'	
ASCII 码值	0x41	0x42	0x43	0x44	0x45	0x46	0x3A	0x0D	0x0A	

### 7.3 协议格式

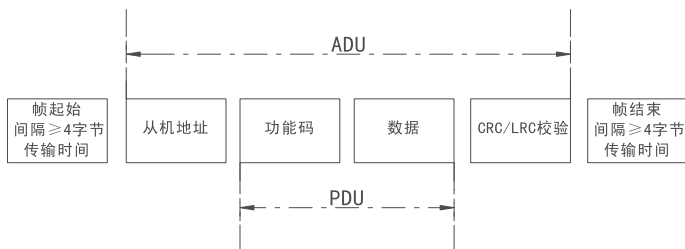


图7.3 协议格式图

ADU (Application Data Unit) 是应用数据单元，PDU (Protocol Data Unit) 是协议数据单元，其中CRC/LRC校验的16位校验码是对ADU中前三部分的数据进行检验后得到的。CRC检验码是RTU模式下的检验码，低字节在前，高字节在后，而LRC检验码是ASCII模式下的检验码，高字节在前，低字节在后。

#### 7.3.1 RTU帧标准结构

RTU帧标准结构见表7.2。一个帧的信息必须以一个连续的数据进行传输，如果整个帧传输结束后出现超过1.5个字节以上传输间隔时间，接收设备(一般指下位机)将清除这些不完整的信息，并错误认为随后的一个字节是新的帧的地址部分；同样，如果一个新帧的开始与前一个帧的间隔时间小于3.5个字节传输时间，接收设备将认为它是前一帧的继续，由于帧的错乱，最终CRC检验值不正确。

表7.2 RTU帧标准结构

帧头 START	T1--T2--T3--T4 (4个字节的传输时间)
从机地址 ADDR	通信地址：1~247 (单字节，十进制，0为广播地址)
操作功能 CMD	<b>0x03</b> ：读取单个或多个从机参数寄存器值 (单字节，十六进制) <b>0x04</b> ：读取单个或多个从机参数属性寄存器值 (单字节，十六进制，寄存器个数为5的整数倍) <b>0x06</b> ：写单个从机参数寄存器值 (单字节，十六进制) <b>0x10</b> ：写多个从机参数寄存器值 (单字节，十六进制)
数据 DATA (N-1) ...DATA (0)	2N 个字节的数据，该部分是通信的核心内容 (2N 个字节)
CRC 校验	CRC 校验值，有专门的校验程序 (双字节)
帧尾 END	T1--T2--T3--T4 (4个字节的传输时间)

### 7.3.2 ASCII帧标准结构

ASCII帧标准结构见表7.3。在ASCII模式中，帧头为“:”（‘0x3A’），帧尾为“CR LF”（‘0x0D’ ‘0x0A’）。在ASCII方式下，除了帧头和帧尾之外，其余的数据字节全部是以ASCII码格式发送（见表7.1），先发送高4位元组，再发送低4位元组。校验码采用LRC校验，检验内容涵盖从机地址到数据信息共3部分，校验码等于所有参与校验数据的字符和的补码。

**表7.3 ASCII帧标准结构**

帧头 START	“:”
从机地址 ADDR	通信地址：1~247，从机地址（8位数据位）由两个ASCII码组成
操作功能 CMD	0x03：读取单个或多个从机参数寄存器值（单字节，十六进制） 0x04：读取单个或多个从机参数属性寄存器值（单字节，十六进制，寄存器个数为5的整数倍） 0x06：写单个从机参数寄存器值（单字节，十六进制） 0x10：写多个从机参数寄存器值（单字节，十六进制）每个功能码（8位数据位）由两个ASCII码组成
数据 DATA (N-1) ...DATA (0)	2N个字节的数据，该部分是通信的核心内容（2N个字节），每个数据位（8位数据位）由两个ASCII码组成
CRC 校验	LRC 校验值，由两个数据位，每个数据位（8位数据位）由两个ASCII码组成
帧尾 END	固定由0x0D、0x0A两个ASCII码组成

### 7.4 校验码生成方式

帧的校验方式主要包括两个部分的校验，即字节的位校验和帧的数据校验，而帧的数据校验包含CRC检验(RTU模式)和LRC校验(ASCII模式)。

#### 7.4.1 字节位校验

用户可根据需要选择不同的位校验方式，也可选择无校验，这将影响每个字节的校验位设置。

偶校验的含义：在数据传输前附加一位偶校验位，用来表示传输的数据中“1”的个数是奇数还是偶数，为偶数时，校验位置为“0”，否则置为“1”，用以保持数据的奇偶性不变。

奇校验的含义：在数据传输前附加一位奇校验位，用来表示传输的数据中“1”的个数是奇数还是偶数，为奇数时，校验位置为“0”，否则置为“1”，用以保持数据的奇偶性不变。

例如，需要传输“11001110”，数据中含5个“1”，如果用偶校验，其偶校验位为“1”，如果用奇校验，其奇校验位为“0”，传输数据时，奇偶校验位经过计算放在帧的校验位的位置，接收设备也要进行奇偶校验，如果发现接受的数据的奇偶性与预置的不一致，则认为通信发生了错误。

#### 7.4.2 CRC校验方式---CRC (Cyclical Redundancy Check)

使用RTU帧格式，帧包括了基于CRC方法计算的帧错误检测域。CRC域检测了整个帧的内容。CRC域是两个字节，包含16位的二进制值。它由传输设备计算后加入到帧中。接收设备重新计算收到帧的CRC，并与接收到的CRC域中的值比较，如果两个CRC值不相等，则说明传输有错误。

CRC是先存入0xFFFF，然后调用一个过程将帧中连续的6个以上字节与当前寄存器中的值进行处理。仅每个字符中的8Bit数据对CRC有效，起始位和停止位以及奇偶校验位均无效。CRC产生过程中，每个8位字符都单独和寄存器内容相异或(XOR)，结果向最低有效位方向移动，最高有效位以0填充。LSB被提取出来检测，如果LSB为1，寄存器单独和预置的值相异或，如果LSB为0，则不进行。整个过

程要重复8次。在最后一位(第8位)完成后,下一个8位字节又单独和寄存器的当前值相异或。最终寄存器中的值,是帧中所有的字节都执行之后的CRC值。CRC的这种计算方法采用的是国际标准的CRC校验法则,用户在编辑CRC算法时,可以参考相关标准的CRC算法,编写出真正符合要求的CRC计算程序。现在提供一个CRC计算的简单函数给用户参考(用C语言编程):

```
unsigned int crc_cal_value(unsigned char
*data_value, unsigned char data_length)
{
    int i;
    unsigned int crc_value = 0xffff;
    while(data_length--)
    {
        crc_value ^= *data_value++;
        for(i=0; i<8; i++)
        {
            if(crc_value & 0x0001) crc_value = (crc_value >> 1) ^ 0xa001;
            else crc_value = crc_value >> 1;
        }
    }
    return(crc_value);
}
```

在阶梯逻辑中,CKSM根据帧内容计算CRC值,也可采用查表法计算,这种方法程序简单,运算速度快,但程序所占ROM空间较大,对程序空间有要求的场合,请谨慎使用。

#### 7.4.3 ASCII模式的校验(LRC Check)

校验码(LRC Check)由ADU中的从机地址、功能码和数据相加后,再取低8位数值,然后取补码。

表7.5 LRC校验码计算过程:  $0x01 + 0x03 + 0x01 + 0x00 + 0x00 + 0x01 = 0x06 \rightarrow 0x06$ 的补码为  $0xfa \rightarrow 0xfa$ 对应的ASCII码分别为0x46和0x41。

#### 7.5 功能码说明

主要叙述Modbus协议中常用功能的RTU数据格式和应用,ASCII格式只需要在数据格式中修改信息头和检验方式修改成LRC方式,然后将RTU中的数据包中的每个数据拆分成两个数据发送即可。

NJRP5-D系列产品支持的功能码有0x03、0x04、0x06、0x10等四个功能码。

##### 7.5.1 0x03功能码

读取单个或多个从机参数寄存器值, NJRP5-D系列软起动器(假设从机地址=1,即F9.00=1)可通过该功能码读取相关参数的取值,例如:读取功能参数F1.00(此时F1.00设置值为3)参数当前的取值,RTU模式和ASCII模式下分别见表7.4和表7.5。

表7.4 0x03功能码(RTU模式)

主机命令信息		从机响应信息	
开始	3.5个字节传输间隔时间	从地址	3.5个字节传输间隔时间
从机地址	0x01	从机地址	0x01
功能码	0x03	功能码	0x03
寄存器起始地址高位	0x01	字节个数	0x02
寄存器起始地址低位	0x00	寄存器地址0x0100高位	0x00
寄存器的个数高位	0x00	寄存器地址0x0100低位	0x03
寄存器的个数低位	0x01	CRC校验码低位	0xF8
CRC校验码低位	0x85	CRC校验码高位	0x45
CRC校验码高位	0xF6	结束	3.5个字节传输间隔时间
结束	3.5个字节传输间隔时间		

表7.5 0x03功能码(ASCII模式)

主机命令信息		从机响应信息	
开始	0x3A	开始	0x3A
从机地址	0x30	从机地址	0x30
	0x31		0x31
功能码	0x30	功能码	0x30
	0x33		0x33
寄存器起始地址高位	0x30	字节个数	0x30
	0x31		0x32
寄存器起始地址低位	0x30	寄存器地址0x0100高位	0x30
	0x30		0x30
寄存器的个数高位	0x30	寄存器地址0x0100低位	0x30
	0x30		0x33
寄存器的个数低位	0x30	LRC校验码高位	0x46
	0x31	LRC校验码低位	0x37
LRC校验码高位	0x46	结束	0x0D
LRC校验码低位	0x41		0x0A
结束	0x0D		
	0x0A		

注: CRC校验码的发送顺序是高位先发, 低位后发, 而LRC校验码的发送顺序是低位先发, 高位后发。

### 7.5.2 0x04功能码

功能码0x04表示读取此参数的属性, 表示读取此参数的属性, 读取个数必须是5的倍数, 属性中一共包含5个16位数据, 定义分别见表7.6。例如: 读取参数F2.01(此时F2.01的值为15A)当前的属性, RTU模式和ASCII模式下分别见表7.7和表7.8。

表7.6寄存器参数含义

从机参数寄存器值的属性	含义												
第一个属性字	寄存器参数的最大值												
第二个属性字	寄存器参数的最小值												
第三个属性字	寄存器参数的当前值												
第四个属性字	<table border="1"> <tr> <th>位号</th><th>含义</th></tr> <tr> <td>位 14-15</td><td>保留</td></tr> <tr> <td>位 11-13</td><td>修改属性 0x00: 表示可读可写, 一般功能参数都是 0x02: 表示只读, 如当前温度显示。 0x04: 厂家权限才能写, 如软起动器额定机型电流</td></tr> <tr> <td>位 8-10</td><td>数据类型 0x01: 8 位无符号整型数据 0x02: 16 位无符号整型数据</td></tr> <tr> <td>位 5-7</td><td>放大倍数 0x00: 乘 1 0x01: 乘 0.1 0x02: 乘 0.01 0x03: 乘 0.001 0x04: 乘 0.0001 0x05: 乘 0.00001</td></tr> <tr> <td>位 0-4</td><td>单位 0x00: 无单位 0x01: 电压 (V) 0x02: 电流 (A) 0x03: 功率 (kW) 0x04: 无功功率 (kvar) 0x05: 视在功率 (kVA) 0x06: 用电量 (MWH) 0x07: 用电量 (kWH) 0x08: 频率 (Hz) 0x09: 时间 (kH) 0x0A: 时间 (H) 0x0B: 时间 (s) 0x0C: 时间 (ms) 0x0D: 时间 (μs) 0x0E: 温度 (°C) 0x0F: 软起动器主回路额定机型电压百分比 (%Un) 0x10: 电机额定电压百分比 (%Ue) 0x11: 软起动器控制回路额定机型电压百分比 (%Us) 0x12: 软起动器额定机型电流百分比 (%In) 0x13: 电机额定电流百分比 (%Ie) 0x14: 电机额定转矩百分比 (%Te) 0x15: 百分比 (%) 0x16: 电机额定转速 (RPM)</td></tr> </table>	位号	含义	位 14-15	保留	位 11-13	修改属性 0x00: 表示可读可写, 一般功能参数都是 0x02: 表示只读, 如当前温度显示。 0x04: 厂家权限才能写, 如软起动器额定机型电流	位 8-10	数据类型 0x01: 8 位无符号整型数据 0x02: 16 位无符号整型数据	位 5-7	放大倍数 0x00: 乘 1 0x01: 乘 0.1 0x02: 乘 0.01 0x03: 乘 0.001 0x04: 乘 0.0001 0x05: 乘 0.00001	位 0-4	单位 0x00: 无单位 0x01: 电压 (V) 0x02: 电流 (A) 0x03: 功率 (kW) 0x04: 无功功率 (kvar) 0x05: 视在功率 (kVA) 0x06: 用电量 (MWH) 0x07: 用电量 (kWH) 0x08: 频率 (Hz) 0x09: 时间 (kH) 0x0A: 时间 (H) 0x0B: 时间 (s) 0x0C: 时间 (ms) 0x0D: 时间 (μs) 0x0E: 温度 (°C) 0x0F: 软起动器主回路额定机型电压百分比 (%Un) 0x10: 电机额定电压百分比 (%Ue) 0x11: 软起动器控制回路额定机型电压百分比 (%Us) 0x12: 软起动器额定机型电流百分比 (%In) 0x13: 电机额定电流百分比 (%Ie) 0x14: 电机额定转矩百分比 (%Te) 0x15: 百分比 (%) 0x16: 电机额定转速 (RPM)
位号	含义												
位 14-15	保留												
位 11-13	修改属性 0x00: 表示可读可写, 一般功能参数都是 0x02: 表示只读, 如当前温度显示。 0x04: 厂家权限才能写, 如软起动器额定机型电流												
位 8-10	数据类型 0x01: 8 位无符号整型数据 0x02: 16 位无符号整型数据												
位 5-7	放大倍数 0x00: 乘 1 0x01: 乘 0.1 0x02: 乘 0.01 0x03: 乘 0.001 0x04: 乘 0.0001 0x05: 乘 0.00001												
位 0-4	单位 0x00: 无单位 0x01: 电压 (V) 0x02: 电流 (A) 0x03: 功率 (kW) 0x04: 无功功率 (kvar) 0x05: 视在功率 (kVA) 0x06: 用电量 (MWH) 0x07: 用电量 (kWH) 0x08: 频率 (Hz) 0x09: 时间 (kH) 0x0A: 时间 (H) 0x0B: 时间 (s) 0x0C: 时间 (ms) 0x0D: 时间 (μs) 0x0E: 温度 (°C) 0x0F: 软起动器主回路额定机型电压百分比 (%Un) 0x10: 电机额定电压百分比 (%Ue) 0x11: 软起动器控制回路额定机型电压百分比 (%Us) 0x12: 软起动器额定机型电流百分比 (%In) 0x13: 电机额定电流百分比 (%Ie) 0x14: 电机额定转矩百分比 (%Te) 0x15: 百分比 (%) 0x16: 电机额定转速 (RPM)												
第五个属性字	保留												

表7.7 0x04功能码(RTU模式)

主机命令信息		从机响应信息	
开始	3.5个字节传输间隔时间	开始	3.5个字节传输间隔时间
从机地址	0x01	从机地址	0x01
功能码	0x04	功能码	0x04
寄存器起始地址高位	0x02	字节个数	0x0A
寄存器起始地址低位	0x01	参数F2.01第一属性字高位	0x00
寄存器的个数高位	0x00	参数F2.01第一属性字低位	0x0F
寄存器的个数低位	0x05	参数F2.01第二属性字高位	0x00
CRC校验码低位	0x60	参数F2.01第二属性字低位	0x03
CRC校验码高位	0x71	参数F2.01第三属性字高位	0x00
结束	3.5个字节传输间隔时间	参数F2.01第三属性字低位	0x0F
		参数F2.01第四属性字高位	0x01
		参数F2.01第四属性字低位	0x02
		参数F2.01第五属性字高位	0x00
		参数F2.01第五属性字低位	0x02
		CRC校验码低位	0xD6
		CRC校验码高位	0x71
		结束	3.5个字节传输间隔时间

表7.8 0x04功能码(ASCII模式)

主机命令信息		从机响应信息	
开始	0x3A	开始	0x3A
从机地址	0x30	从机地址	0x30
	0x31		0x31
功能码	0x30	功能码	0x30
	0x34		0x34
寄存器起始地址高位	0x30	字节个数	0x30
	0x32		0x41
寄存器起始地址低位	0x30	参数F2.01第一属性字高位	0x30
			0x30
	0x31	参数F2.01第一属性字低位	0x30
			0x3F
寄存器的个数高位	0x30	参数F2.01第二属性字高位	0x30
			0x30
	0x30	参数F2.01第二属性字低位	0x30
			0x33
寄存器的个数低位	0x30	参数F2.01第三属性字高位	0x30
			0x30
	0x35	参数F2.01第三属性字低位	0x30
			0x3F
LRC校验码高位	0x46	参数F2.01第四属性字高位	0x30
			0x31

续上表

主机命令信息		从机响应信息	
LRC校验码低位	0x33	参数F2.01第四属性字低位	0x30
			0x32
结束	0x0D	参数F2.01第五属性字高位	0x30
			0x30
	0x0A	参数F2.01第五属性字低位	0x30
			0x32
		LRC校验码高位	0x43
		LRC校验码低位	0x42
		结束	0x0D
			0x0A

### 7.5.3 0x06功能码

向从机寄存器写一个字的数据，也就是设定单个参数的取值。例如：向参数F1.00写数据“2”，RTU模式和ASCII模式下分别见表7.9和表7.10。

表7.9 0x06功能码(RTU模式)

主机命令信息		从机响应信息	
开始	3.5个字节传输间隔时间	从地址	3.5个字节传输间隔时间
从机地址	0x01	从机地址	0x01
功能码	0x06	功能码	0x06
寄存器起始地址高位	0x01	寄存器起始地址高位	0x01
寄存器起始地址低位	0x00	寄存器起始地址低位	0x00
寄存器的内容高位	0x00	寄存器的内容高位	0x00
寄存器的内容低位	0x02	寄存器的内容低位	0x02
CRC校验码低位	0x09	CRC校验码低位	0x09
CRC校验码高位	0xF7	CRC校验码高位	0xF7
结束	3.5个字节传输间隔时间	结束	3.5个字节传输间隔时间

表7.10 0x06功能码(ASCII模式)

主机命令信息		从机响应信息	
开始	0x3A	开始	0x3A
从机地址	0x30	从机地址	0x30
	0x31		0x31
功能码	0x30	功能码	0x30
	0x36		0x36
寄存器起始地址高位	0x30	寄存器起始地址高位	0x30
	0x31		0x31
寄存器起始地址低位	0x30	寄存器起始地址低位	0x30
	0x30		0x30
寄存器内容高位	0x30	寄存器内容高位	0x30
	0x30		0x30
寄存器内容低位	0x30	寄存器内容低位	0x30
	0x32		0x32

续上表

主机命令信息		从机响应信息	
LRC校验码高位	0x46	LRC校验码高位	0x46
LRC校验码低位	0x36	LRC校验码低位	0x36
结束	0x0D	结束	0x0D
	0x0A		0x0A

## 7.5.4 0x10功能码

向从机寄存器连续写多个字的数据，也就是设定多个连续参数的取值。例如：向参数F1.00、F1.01写数据“0x03”和“0x02”，RTU模式和ASCII模式下分别见表7.11和表7.12。

表7.11 0x10功能码(RTU模式)

主机命令信息		从机响应信息	
开始	3.5个字节传输间隔时间	从地址	3.5个字节传输间隔时间
从机地址	0x01	从机地址	0x01
功能码	0x10	功能码	0x10
寄存器起始地址高位	0x01	寄存器起始地址高位	0x01
寄存器起始地址低位	0x00	寄存器起始地址低位	0x00
寄存器字数高位	0x00	寄存器字数高位	0x00
寄存器字数低位	0x02	寄存器字数低位	0x02
寄存器字节个数	0x04	CRC校验码低位	0x40
寄存器内容高位	0x00	CRC校验码高位	0x34
寄存器内容低位	0x03	结束	3.5个字节传输间隔时间
寄存器字内容高位	0x00		
寄存器字内容低位	0x02		
CRC校验码低位	0x8F		
CRC校验码高位	0xFE		
结束	3.5个字节传输间隔时间		

表7.12 0x10功能码(ASCII模式)

主机命令信息		从机响应信息	
开始	0x3A	开始	0x3A
从机地址	0x30	从机地址	0x30
	0x31		0x31
功能码	0x31	功能码	0x31
	0x30		0x30
寄存器起始地址高位	0x30	寄存器起始地址高位	0x30
	0x31		0x31
寄存器起始地址低位	0x30	寄存器起始地址低位	0x30
	0x30		0x30
寄存器字数高位	0x30	寄存器字数高位	0x30
	0x30		0x30
寄存器字数低位	0x30	寄存器字数低位	0x30
	0x32		0x32

续上表

主机命令信息		从机响应信息	
寄存器字节个数	0x30	LRC校验码高位	0x45
	0x34	LRC校验码低位	0x43
寄存器字内容高位	0x30	结束	0x0D
	0x30		0x0A
寄存器字内容低位	0x30		
	0x33		
寄存器字内容高位	0x30		
	0x30		
寄存器字内容低位	0x30		
	0x32		
LRC校验码高位	0x45		
LRC校验码低位	0x33		
结束	0x0D		
	0x0A		

## 7.6 功能异常码说明

如果操作请求失败，PDU应答为错误代码和异常代码。错误代码等于功能码+0x80，异常代码表示具体错误原因，异常代码列举见表7.13。

表7.13 异常代码定义

异常代码 (十六进制)	所示意义
0x01	非法功能码：软起动器接收到其自身不支持的功能码。
0x02	非法寄存器地址：软起动器接收到数据地址是不允许的数据地址。 <b>示例：读寄存器地址 0xFF00 地址的数据（实际上无寄存器地址 0xFF00）</b> 上位机发送数据（十六进制）：01 03 FF 00 00 01 87 1E 下位机响应数据（十六进制）：01 83 02 C0 F1 <div style="display: flex; justify-content: space-around; align-items: center; margin-top: 10px;"> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">83：表示功能码+0x80</div> <div style="font-size: 2em;">←</div> <div style="border: 1px solid black; padding: 2px 5px;">02：表示非法寄存器地址</div> </div>
0x03	非法寄存器数据值：PDU 数据个数不准确。
0x10	校验码出错：软起动器接收到的数据校验码出错。
0x11	功能参数不能写入：只有在准备状态或故障状态下功能参数才能写入，其他状态下不能写入。
0x12	功能参数取值超出范围：所设定的功能参数取值，超出了所允许的范围。
0x15	企业密码权限：需要企业密码才能读写。

## 7.7 通信地址7.7.1 功能参数类通信地址

R/W表示功能参数或控制命令参数可读可写，R表示功能参数或控制命令参数只能读，W表示功能参数或控制命令参数只能写。详细见表7.14。

表7.14 功能参数通信地址

参数代码	参数内容	读写属性	通信地址
F1.00	起动/停止通道	R/W	0x0100
F1.01	起动延时	R/W	0x0101
F1.02	顺序起动数量	R/W	0x0102
F1.03	低速正转强度	R/W	0x0103
F1.04	低速正转速度	R/W	0x0104
F1.05	低速反转强度	R/W	0x0105
F1.06	低速反转速度	R/W	0x0106
F2.00	第一电机负载类型选择	R/W	0x0200
F2.01	第一电机额定电流	R/W	0x0201
F2.02	第一电机起动模式	R/W	0x0202
F2.03	第一电机停机模式	R/W	0x0203
F2.04	第一电机限流倍数	R/W	0x0204
F2.05	第一电机突跳时间	R/W	0x0205
F2.06	第一电机突跳电压	R/W	0x0206
F2.07	第一电机初始电压	R/W	0x0207
F2.08	第一电机软起时间因子	R/W	0x0208
F2.09	第一电机二次限流时间	R/W	0x0209
F2.10	第一电机二次限流倍数	R/W	0x020A
F2.11	第一电机软停时间因子	R/W	0x020B
F2.12	第一电机软停结束电压	R/W	0x020C
F2.13	第一电机停机制动时间	R/W	0x020D
F2.14	第一电机停机制动强度	R/W	0x020E
F3.00	第二电机负载类型选择	R/W	0x0300
F3.01	第二电机额定电流	R/W	0x0301
F3.02	第二电机起动模式	R/W	0x0302
F3.03	第二电机停机模式	R/W	0x0303
F3.04	第二电机限流倍数	R/W	0x0304
F3.05	第二电机突跳时间	R/W	0x0305
F3.06	第二电机突跳电压	R/W	0x0306
F3.07	第二电机初始电压	R/W	0x0307
F3.08	第二电机软起时间因子	R/W	0x0308
F3.09	第二电机二次限流时间	R/W	0x0309
F3.10	第二电机二次限流倍数	R/W	0x030A
F3.11	第二电机软停时间因子	R/W	0x030B
F3.12	第二电机软停结束电压	R/W	0x030C
F3.13	第二电机停机制动时间	R/W	0x030D
F3.14	第二电机停机制动强度	R/W	0x030E
F4.00	第三电机负载类型选择	R/W	0x0400
F4.01	第三电机额定电流	R/W	0x0401
F4.02	第三电机起动模式	R/W	0x0402
F4.03	第三电机停机模式	R/W	0x0403
F4.04	第三电机限流倍数	R/W	0x0404
F4.05	第三电机突跳时间	R/W	0x0405
F4.06	第三电机突跳电压	R/W	0x0406

参数代码	参数内容	读写属性	通信地址
F4.07	第三电机初始电压	R/W	0x0407
F4.08	第三电机软起时间因子	R/W	0x0408
F4.09	第三电机二次限流时间	R/W	0x0409
F4.10	第三电机二次限流倍数	R/W	0x040A
F4.11	第三电机软停时间因子	R/W	0x040B
F4.12	第三电机软停结束电压	R/W	0x040C
F4.13	第三电机停机制动时间	R/W	0x040D
F4.14	第三电机停机制动强度	R/W	0x040E
F5.00	继电器有效状态设定	R/W	0x0500
F5.01	输入端子 IN1 功能选择	R/W	0x0501
F5.02	输入端子 IN2 功能选择	R/W	0x0502
F5.03	IN1 端子闭合延时时间	R/W	0x0503
F5.04	IN1 端子断开延时时间	R/W	0x0504
F5.05	IN2 端子闭合延时时间	R/W	0x0505
F5.06	IN2 端子断开延时时间	R/W	0x0506
F5.07	RUN 端子闭合延时时间	R/W	0x0507
F5.08	RUN 端子断开延时时间	R/W	0x0508
F5.09	STOP 端子闭合延时时间	R/W	0x0509
F5.10	STOP 端子断开延时时间	R/W	0x050A
F5.11	EMS 端子闭合延时时间	R/W	0x050B
F5.12	EMS 端子断开延时时间	R/W	0x050C
F5.13	状态继电器 K2 输出选择	R/W	0x050D
F5.14	故障继电器 K3 输出选择	R/W	0x050E
F6.00	模拟量 AO 输出类型	R/W	0x0600
F6.01	模拟量 AO 输出功能	R/W	0x0601
F7.00	电机过载保护等级	R/W	0x0700
F7.01	过载热累积选择	R/W	0x0701
F7.02	主回路过压保护值	R/W	0x0702
F7.03	主回路过压滤波时间	R/W	0x0703
F7.04	主回路欠压保护值	R/W	0x0704
F7.05	主回路欠压滤波时间	R/W	0x0705
F7.06	堵转保护电流	R/W	0x0706
F7.07	堵转时间	R/W	0x0707
F7.08	电流三相不平衡度	R/W	0x0708
F7.09	电流三相不平衡时间	R/W	0x0709
F7.10	软起次数	R/W	0x070A
F7.11	软起动器过热保护值	R/W	0x070B
F7.12	软起动器过热报警值	R/W	0x070C
F7.13	欠载报警电流	R/W	0x070D
F7.14	欠载电流维持时间	R/W	0x070E
F7.15	欠载解除维持时间	R/W	0x070F
F8.00	参数设置锁定	R/W	0x0800
F8.01	液晶背光自动关闭时间	R/W	0x0801

参数代码	参数内容	读写属性	通信地址
F9.00	本机通信地址	R/W	0x0900
F9.01	通信波特率	R/W	0x0901
F9.02	通信数据校验格式	R/W	0x0902
F9.03	通信超时故障时间	R/W	0x0903
FA.00	软件版本号	R	0x0A00
FA.01	软件升级年份	R	0x0A01
FA.02	软件升级月日	R	0x0A02
FA.03	1/L1 相电流	R	0x0A03
FA.04	3/L2 相电流	R	0x0A04
FA.05	5/L3 相电流	R	0x0A05
FA.06	1/L1 相电压	R	0x0A06
FA.07	3/L2 相电压	R	0x0A07
FA.08	5/L3 相电压	R	0x0A08
FA.09	1/L1 与 3/L2 间线电压	R	0x0A09
FA.10	1/L1 与 5/L3 间线电压	R	0x0A0A
FA.11	3/L2 与 5/L3 间线电压	R	0x0A0B
FA.12	1/L1 相散热器温度	R	0x0A0C
FA.13	3/L2 相散热器温度	R	0x0A0D
FA.14	5/L3 相散热器温度	R	0x0A0E
FA.15	电网频率	R	0x0A0F
FA.16	功率因数	R	0x0A10
FA.17	有功功率 [kW]	R	0x0A11
FA.18	无功功率[kvar]	R	0x0A12
FA.19	视在功率[kVA]	R	0x0A13
FA.20	电磁转矩	R	0x0A14
FA.21	最大运行电流	R	0x0A15
FA.22	最大起动电流	R	0x0A16
FA.23	已起动次数	R	0x0A17
FA.24	累积用电量高位 [MWH]	R	0x0A18
FA.25	累积用电量低位 [kWH]	R	0x0A19
FA.26	总运行时间高位[kH]	R	0x0A1A
FA.27	总运行时间低位[H]	R	0x0A1B
FA.28	总得电时间高位[kH]	R	0x0A1C
FA.29	总得电时间低位[H]	R	0x0A1D
FA.30	总故障次数	R	0x0A1E
FB.00	旁路切换延时	R/W	0x0B00
FB.01	第一电机额定功率[kW]	R/W	0x0B01
FB.02	第一电机额定转速	R/W	0x0B02
FB.03	第一电机定子损耗增益	R/W	0x0B03
FB.04	第一电机转矩限制水平	R/W	0x0B04
FB.05	第二电机额定功率[kW]	R/W	0x0B05
FB.06	第二电机额定转速	R/W	0x0B06

参数代码	参数内容	读写属性	通信地址
FB.07	第二电机定子损耗增益	R/W	0x0B07
FB.08	第二电机转矩限制水平	R/W	0x0B08
FB.09	第三电机额定功率[kW]	R/W	0x0B09
FB.10	第三电机额定转速	R/W	0x0B0A
FB.11	第三电机定子损耗增益	R/W	0x0B0B
FB.12	第三电机转矩限制水平	R/W	0x0B0C
FB.13	转矩模式比例增益 Kp	R/W	0x0B0D
FB.14	转矩模式积分时间 Ti	R/W	0x0B0E
FB.15	转矩模式采样周期	R/W	0x0B0F
FB.16	转矩模式偏差极限	R/W	0x0B10
FB.17	停机后风扇运行时间	R/W	0x0B11
FB.18	电流模式触发电角回调值	R/W	0x0B12
FB.19	电流模式电流上升门限	R/W	0x0B13
FB.20	第一电机额定功率[hp]	R/W	0x0B14
FB.21	第二电机额定功率[hp]	R/W	0x0B15
FB.22	第三电机额定功率[hp]	R/W	0x0B16
FC.00	1/L1 相电压校准系数	R/W	0x0C00
FC.01	3/L2 相电压校准系数	R/W	0x0C01
FC.02	5/L3 相电压校准系数	R/W	0x0C02
FC.03	1/L1 相电流校准比例系数	R/W	0x0C03
FC.04	1/L1 相电流校准常数	R/W	0x0C04
FC.05	3/L2 相电流校准比例系数	R/W	0x0C05
FC.06	3/L2 相电流校准常数	R/W	0x0C06
FC.07	5/L3 相电流校准比例系数	R/W	0x0C07
FC.08	5/L3 相电流校准常数	R/W	0x0C08
FC.09	模拟量输出校准系数	R/W	0x0C09
FC.10	主电源电压等级选择	R/W	0x0C0A
FD.00	故障信息 0	R	0x0D00
FD.01	故障信息 1	R	0x0D01
FD.02	故障信息 2	R	0x0D02
FD.03	故障信息 3	R	0x0D03
FD.04	故障信息 4	R	0x0D04
FD.05	故障信息 5	R	0x0D05
FD.06	故障信息 6	R	0x0D06
FD.07	故障信息 7	R	0x0D07
FD.08	故障信息 8	R	0x0D08
FD.09	故障信息 9	R	0x0D09
FD.10	故障信息 10	R	0x0D0A
FD.11	故障信息 11	R	0x0D0B
FD.12	故障信息 12	R	0x0D0C
FD.13	故障信息 13	R	0x0D0D
FD.14	故障信息 14	R	0x0D0E

## 7.7.2 控制命令类的通信地址

控制命令类的通信地址见表7.15。

**表7.15 控制命令的通信地址**

控制命令	含义	读写属性	通信地址
起动停止命令	0x00AA: 起动; 0x0055: 停止 注: 收到停止命令时就同时表示把当前故障复位	W	0x3201
恢复出厂值	0x00AA: 恢复; 0x0055: 不恢复	W	0x3202
故障清零	0x00AA: 故障清零; 0x0055: 故障不清零	W	0x3203
厂家权限使能	保留	W	0x3204
低速正转命令	0x00AA: 低速正转; 0x0055: 停止	W	0x3205
低速反转命令	0x00AA: 低速反转; 0x0055: 停止	W	0x3206
读当前工作状态	0x0001: 准备状态 0x0002: 软起状态 0x0004: 旁路运行状态 0x0008: 软停机状态, 包含电压斜坡软停机和转矩斜坡软停机 0x0010: 故障状态 0x0020: 制动状态 0x0040: 低速正转状态 0x0080: 低速反转状态	R	0x4201
读当前故障或报警	0x0000: 无故障 000x01: 运行过载故障 0x0002: 堵转/短路故障 0x0003: 起动限流超时故障 0x0004: 三相不平衡故障 0x0005: 输出缺相故障 0x0006: 输入缺相故障 0x0007: 频率错误故障 0x0008: 晶闸管短路故障 0x0009: 软起动器过热故障 0x000a: 电机过热故障 0x000b: 旁路开关故障 0x000c: 主回路过压故障 0x000d: 主回路欠压故障 0x000e: 控制电压过压故障 0x000f: 控制电压欠压故障 0x0010: 主板运行超时故障 0x0011: 瞬停断子开路故障 0x0012: 起动次数过多故障 0x0013: 起动时间过长故障 0x0014: 参数错误故障 0x0015: 外部故障 0x0016: 通信超时故障 0x0017: 过热报警 0x0018: 欠载报警	R	0x4202
起动倒计时值:	1s ~ 999s	R	0x4203
故障解除倒计时:	0s ~ 1800s	R	0x4204
	仅仅当发生运行过载或起动限流超时故障时才有效, 其他故障无效		

## 7.8 Modbus通信举例

在通信之前首先设置好相关通信功能参数，再使上位机和下位机的通信地址、波特率、数据格式等一致。

示例1: 软起动器型号为NJRP5-150/D6，从机地址为0x01，要读取当前软起动器三相电流。

主机发送的数据: 01 03 0A 03 00 03 F6 13

主机接收到的数据: 01 03 06 02 E0 02 E2 02 DF 40 37

主机(下位机)接收的数据就是从机(下位机)响应的数据，此次通信主机接收数据中的02 E0表示R相电流，02 E2表示S相电流，02 DF表示T相电流。

因 $0 \times 02E0 = 736$ ，另外NJRP5-150/D6额定机型电流为150A，小于等于630A，显示值是带一位小数点的，所以R相实际电流=73.6A，S相实际电流=73.8A，T相实际电流=73.5A。

示例2: 软起动器型号为NJRP5-800/D6，从机地址为0x01，要读取当前软起动器三相电流。

主机发送的数据: 01 03 0A 03 00 03 F6 13

主机接收到的数据: 01 03 06 02 E0 02 E2 02 DF 40 37

主机(下位机)接收的数据就是从机(下位机)响应的数据，此次通信主机接收数据中的02 E0表示R相电流，02 E2表示S相电流，02 DF表示T相电流。

因 $0 \times 02E0 = 736$ ，另外NJRP5-800/D6 额定机型电流为800A，大于630A，显示值是整数，所以R相实际电流=736A，S相实际电流=738A，T相实际电流=735A。

示例3: 软起动器的从机地址为0x01，要通过通信实现软起，分两步。

第1步: 把F1.00启动/停止通道设置成“2”(其实设置成4~6都可以，本次举例设置成“2”)。

主机发送的数据: 01 06 01 00 00 02 09 F7

主机接收到的数据: 01 06 01 00 00 02 09 F7

这样就把功能参数F1.00设置成“2”(00 02表示数值“2”)。

第2步: 主机发送软起命令给软起动器。

主机发送的数据: 01 06 32 01 00 AA 56 CD

主机接收到的数据: 01 06 32 01 00 AA 56 CD

就给启动停止命令的通信地址32 01发送启动命令00 AA，这样软起命令通过通信的方式给软起动器发送启动命令，实现软起。

## 8 故障分析与排除

### 8.1 维护

在产品维护前断开电源，才能对产品进行维护，必须由专业人员才能进行拆卸及维护。

- a) 检测各端子螺钉是否松动；
- b) 检查电线是否损伤或老化；
- c) 检查铜排或导体部分是否有发热痕迹。

### 8.2 故障保护说明

NJRP5-D系列软起动器具有完善的保护功能，保护软起动器和电机的使用安全，当发生故障保护时软起动器将马上停机。在使用中应根据不同的情况恰当的设置保护级别和保护参数。

#### 8.2.1 运行过载故障保护

旁路运行后，根据IEC60947-4-2规定的标准过热保护曲线要求(见图8.1)，不断计算 $\int X^2 \cdot T \cdot K$ 的积分值(其中X表示当前电流与电机额定电流比值；T表示电流采样周期，K为电机过载保护系数，与功能参数F7.00电机过载保护等级值有关，过载保护等级越高，K值越小)，当 $\int X^2 \cdot T \cdot K$ 的积分值大于过载保护值时将报“运行过载故障”。脱扣典型时间表见表8.1。

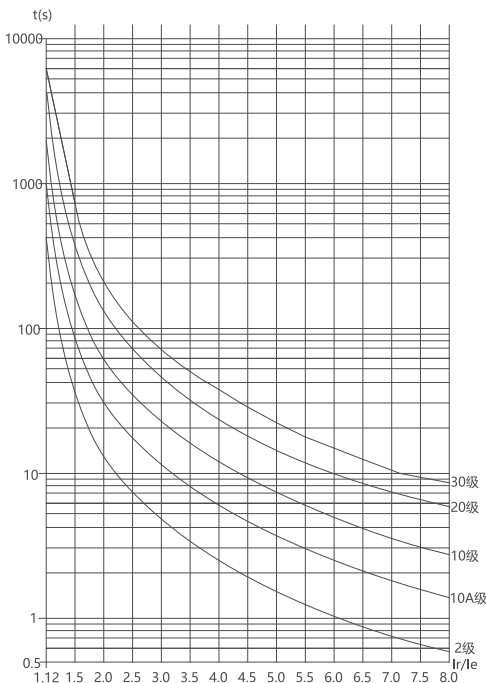


图8.1 标准热过载保护曲线

表8.1 脱扣典型时间表

	标准应用 (10 级) 的脱扣时间				重载应用 (20 级) 的脱扣时间			
电流	200%I <sub>e</sub>	300%I <sub>e</sub>	400%I <sub>e</sub>	500%I <sub>e</sub>	200%I <sub>e</sub>	300%I <sub>e</sub>	400%I <sub>e</sub>	500%I <sub>e</sub>
时间	60s	23s	14s	8s	120s	46s	28s	15s

注: 当报“运行过载故障”保护后, 须等待30分钟以后才能再次起动。

### 8.2.2 堵转/短路故障保护

堵转/短路保护包含了负载堵转保护和负载短路保护。

#### 8.2.2a) 堵转故障保护

在软起、软停、旁路运行、低速正转、低速反转或制动状态下检测到电流有效值大于堵转保护电流F7.06设置值并且维持时间大于堵转时间F7.07设置值时报“堵转/短路故障”。

#### 8.2.2b) 短路故障保护

在软起、软停、旁路运行、低速正转、低速反转或制动状态下检测到电流峰值大于11倍软起动器额定机型电流时立马报“堵转/短路故障”。

注: 因晶闸管的关断时间较长(由晶闸管关断固有特性决定), 当发生短路故障时, 存在晶闸管烧毁的可能性。

### 8.2.3 起动限流超时故障保护

在软起、软停、低速正转或低速反转状态下, 不断计算 $\int X_2 \cdot T$ 的积分值, 当 $\int X_2 \cdot T$ 的积分值大于限流超时值时将报“起动限流超时故障”。具体报起动限流超时保护的时间与电流关系见表8.2, 其中 $I_r$ 为实际电流值,  $I_e$ 为电机额定电流值。

注1): 当软起时间大于80s时将报“起动时间过长故障”。

注2): 当报“起动限流超时故障”保护后, 须等待30分钟以后才能再次起动。

表8.2 限流超时保护时间表

F0.00 设置值 实际电流 $I_r$	0: 2 级	1: 10A 级	2: 10 级	3: 20 级	4: 30 级
500%I <sub>e</sub>	25s	25s	25s	30s	40s
450% I <sub>e</sub>	31s	31s	31s	37s	49s
400% I <sub>e</sub>	39s	39s	39s	46s	62s
350% I <sub>e</sub>	51s	51s	51s	61s	81s
300% I <sub>e</sub>	69s	69s	69s	83s	111s
250% I <sub>e</sub>	100s	100s	100s	120s	160s

### 8.2.4 三相不平衡故障保护

在软起、旁路运行、低速正转、低速反转状态下, 各相电流值都大于5%I<sub>e</sub>下, 而且满足 $I_{\min} / I_{\max} < (100 - F7.08\text{设置值})\%$ 条件下维持时间大于功能参数F7.09电流三相不平衡时间设置值时将报“三相不平衡故障”。

注1): 其中 $I_{\min}$ 表示电流最小的相电流,  $I_{\max}$ 表示电流最大的相电流。

注2): 输入缺相故障时也有可能报三相不平衡故障。

### 8.2.5 输出缺相故障保护

8.2.5a)在预起时, 如检测到电机某一相未与软起动器输出端连接时, 将报“输出缺相故障”。

8.2.5b)在软起、旁路运行、低速正转、低速反转状态下, 各相电流值都大于5%I<sub>e</sub>下, 而且满足 $I_{\min} / I_{\max} < 40\%$ 条件下维持时间大于0.5s时将报“输出缺相故障”。

注1): 其中 $I_{\min}$ 表示电流最小的相电流,  $I_{\max}$ 表示电流最大的相电流。

注2): 输入缺相故障时也有可能报三相不平衡故障。

### 8.2.6 输入缺相故障保护

在预起时, 1s时间内检测到某一相或几相无输入电压时报“输入缺相故障”。

### 8.2.7 频率错误故障保护

8.2.7a) 在起动模式不是电流模式(含常规电流模式和增强电流模式)时, 当检测到电网频率不在 $50\text{Hz} \pm 2\text{Hz}$ 或 $60\text{Hz} \pm 2\text{Hz}$ 范围内时将报“频率错误故障”。

8.2.7b) 在起动模式为电流模式(含常规电流模式和增强电流模式)时, 不检测频率错误故障。

### 8.2.8 晶闸管短路故障保护

在低速正转或低速反转状态下, 各相电流值都大于 $5\%I_e$ 下, 检测到任一相晶闸管短路时将报“晶闸管短路故障”。

### 8.2.9 软起动器过热保护

在任何状态下(除故障状态外), 检测到软起动器当前温度超过功能参数F7.11软起动器过热保护值设置值时将报“软起动器过热故障”。在“软起动器过热故障”状态下, 如检测到软起动器温度比功能参数F7.11软起动器过热保护值的设置值还低 $2^{\circ}\text{C}$ 时将自动解除“软起动器过热故障”。

### 8.2.10 电机过热故障保护

在任何状态下(除故障状态外), 电机温度传感器回路总电阻:  $25^{\circ}\text{C}$ 时在 $200\Omega \sim 750\Omega$ , 当总阻值大于 $3.1\text{k}\Omega$ 时报“电机过热故障”, 而当总阻值小于 $1.5\text{k}\Omega$ 时将解除电机过热。

### 8.2.11 主回路过压故障保护

在任何状态下(除故障状态外), 检测到线电压大于功能参数F7.02主回路过压保护值设置值时并且维持时间大于功能参数F7.03主回路过压滤波时间设置值时将报“主回路过压故障”。

### 8.2.12 主回路欠压故障保护

在任何状态下(除故障状态外), 检测到线电压小于功能参数F7.04主回路欠压保护值设置值时并且维持时间大于功能参数F7.05主回路欠压滤波时间设置值时将报“主回路欠压故障”。

### 8.2.13 主板运行超时故障

当检测到主板软件的内部轮询周期超过设置时间时将报“主板运行超时故障”。

### 8.2.14 瞬停端子断开故障保护

在任何状态下(除故障状态外), 检测到端子EMS与COM之间断开时间大于功能参数F5.12 EMS端子断开延时时间设置值时报“瞬停端子断开故障”; 当检测到端子EMS与COM之间闭合时间大于功能参数F5.11 EMS端子闭合延时时间设置值时将解除“瞬停端子断开故障”。

### 8.2.15 起动次数过多故障保护

当功能参数F7.10软起次数设置值等于0时, 不会报“起动次数过多故障”;

当功能参数F7.10软起次数设置值大于0时, 如在一个小时起动次数超过功能参数F7.10软起次数设置值时将报“起动次数过多故障”。

### 8.2.16 起动时间过长故障保护

当整个软起过程累积时间超过80s时将报“起动时间过长故障”。

### 8.2.17 参数错误故障保护

8.2.17a) 当可读可写的功能参数(即除FA组和FD组参数组以外的所有参数组的功能参数)的取值超过参数设定范围时将报“参数错误故障”。在“在参数错误故障”状态下, 如检测到所有可读可写功能参

数的取值都在参数设定范围内时将自动解除“参数错误故障”。

8.2.17b) 当功能参数F5.01输入端子IN1功能选择的设置值等于功能参数F5.02输入端子IN2功能选择的设置值时，而且功能参数F5.01的设置值等于1或2或3或4或5或6时将报“参数错误故障”。在“参数错误故障”状态下，如检测到功能参数F5.01的设置值不等于功能参数F5.02的设置值或者功能参数F5.01和F5.02设置值都等于“0”时将自动解除“参数错误故障”。

#### 8.2.18 外部故障保护

8.2.18a) 当功能参数F5.01输入端子IN1功能选择的设置值为“1: 外部故障”时，而且检测到IN1端子信号由断开(断开时间大于功能参数F5.04 IN1端子断开延时时间设置值)变成闭合(闭合时间大于功能参数F5.03 IN1端子闭合延时时间设置值)时将报“外部故障”。在“外部故障”状态下，如检测IN1端子信号断开时间大于功能参数F5.04 IN1端子断开延时时间设置值时将自动解除“外部故障”。

8.2.18b) 当功能参数F5.02输入端子IN2功能选择的设置值为“1: 外部故障”时，而且检测到IN2端子信号由断开(断开时间大于功能参数F5.06 IN2端子断开延时时间设置值)变成闭合(闭合时间大于功能参数F5.05 IN2端子闭合延时时间设置值)时将报“外部故障”。在“外部故障”状态下，如检测IN2端子信号断开时间大于功能参数F5.06 IN2端子断开延时时间设置值时将自动解除“外部故障”。

#### 8.2.19 软起动器过热报警

在任何状态下(除故障状态外)，检测到软起动器温度大于功能参数F7.12软起动器过热报警值设置值时将报“软起动过热报警”。在“软起动器过热故障”状态下，如检测到软起动器温度比功能参数F7.12软起动器过热报警值的设置值还低2℃时将自动解除“软起动器过热报警”。

注：在“软起动过热报警”状态下不会停机，如果在准备状态下已经报“软起动过热报警”，则不能软起。

#### 8.2.20 欠载报警

当功能参数F7.13欠载报警电流的设置值等于“0”时，不会报“欠载报警”；

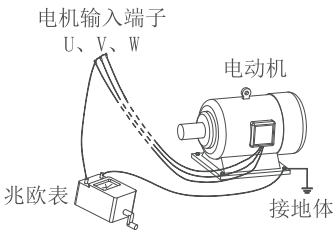
当功能参数F7.13欠载报警电流的设置值大于“0”时，在旁路运行状态下，检测到当前电机电流小于功能参数F7.13欠载报警电流的设置值且维持时间大于功能参数F7.14欠载电流维持时间的设置值时，产品将报“欠载报警”，如此时功能参数F5.14设置为“0: 任意故障或报警”或“24: 欠载报警”，则K3继电器将动作。在“欠载报警”状态下，检测到当前电流大于功能参数F7.13欠载报警电流的设置值且维持时间大于功能参数F7.15欠载解除维持时间的设置值时将自动解除“欠载报警”，如此时功能参数F5.14设置为“0: 任意故障或报警”或“24: 欠载报警”，则K3继电器将动作复位。

注：欠载报警时，不停机。

### 8.3 常见故障名称的原因分析和排除方法

软起动器、负载电机或配电设备发生异常时，故障保护功能动作，软起动器操作面板的液晶屏上将显示故障名称以及相关内容请参照表8.3的说明。

表8.3 常见故障名称的原因分析和排除方法

故障名称	故障原因分析	故障排除方法
运行过载故障	1 负载是否过重或者负载电流经常超过电机额定电流。 2 电机额定电流设置值不合适。	1 检查负载是否过重（风机水泵类负载可调节通道阀门的开度来调节负载大小），检查旁路运行时的电流是否超过功能参数 F2.01、F3.01 或 F4.01 电机额定电流的设置值； 2 检查功能参数 F2.01、F3.01 或 F4.01 电机额定电流的设置值是否过低； 3 检查旁路运行时电机电流是否经常超过电机额定电流值； 4 检查软起动器电流值与实际电流值偏差是否较大； 5 寻求技术支持。
堵转/短路故障	1 负载是否过重或者负载电流经常超过电机额定电流。 2 电机额定电流设置值不合适。 3 电机绕组对地短路或绝缘不良。 4 电机绕组相间短路或绝缘不良。	1 检查电机是否堵转； 2 检查电机绕组相间是否短路； 3 检测电机绕组对地是否短路，检查方法如下图； 4 检查显示电流是否在功能参数 F7.06 堵转保护电流范围内。  5 寻求技术支持。
启动限流超时故障	1 负载是否过重。 2 功能参数 F2.04、F3.04 和 F4.04 电机限流倍数的设置值是否偏小。 3 功能参数 F2.07、F3.07 和 F4.07 电机初始电压的设置值是否偏小。 4 功能参数 F2.08、F3.08 和 F4.08 电机软起时间因子的设置值是否偏大。 5 电网变压器容量是否不足。	1 检查负载是否过重（风机水泵类负载可调节通道阀门的开度来调节负载大小）； 2 检查功能参数 F2.04、F3.04 和 F4.04 电机限流倍数的设置值是否偏小。 3 检查功能参数 F2.07、F3.07 和 F4.07 电机初始电压的设置值是否偏小。 4 检查功能参数 F2.08、F3.08 和 F4.08 电机软起时间因子的设置值是否偏大。 5 排查电源容量是否不足导致软起时压降过大，正常情况下电源容量应大于电机功率的 2.5 倍。 6 寻求技术支持。
三相不平衡故障	1 输出回路及电机连接线路接触不良。 2 三相电网输入电压是否平衡。 3 晶闸管是否异常。 4 软起动器主板异常。	1 排查输出回路及电机连接线路是否正常。 2 检查电网三相输入电压是否平衡。 3 检查相电流是否小于 5% 软起动器额定机型电流。 4 检查晶闸管是否异常，在断电情况下用万用表的导通档分别测量主回路端子 R 与 U、S 与 V、T 与 W 之间是否导通，导通时表示晶闸管异常；另外在断电情况下用万用表分别测试各个

故障名称	故障原因分析	故障排除方法
		晶闸管的 G 极与 K 极之间的阻值是否正常一致。 5 更换主板。 6 寻求技术支持。
输出缺相故障	1 输出回路及电机连接线路接触不良。 2 三相电网输入电压是否平衡, 是否存在输入缺相。 3 晶闸管是否异常。 4 软起动器主板异常。	1 检查三相输入电源和负载电机是否正常。 2 检查软起动器输入和输出接线是否可靠, 如果主回路中串有断路器和接触器, 则检查断路器和接触器各相是否可靠合闸或吸合。 3 检查电网三相输入电压是否平衡。 4 检查晶闸管是否异常, 在断电情况下用万用表的导通档分别测量主回路端子 R 与 U、S 与 V、T 与 W 之间是否导通, 导通时表示晶闸管异常; 另外在断电情况下用万用表分别测试各个晶闸管的 G 极与 K 极之间的阻值是否正常一致。 5 更换主板。 6 寻求技术支持。
输入缺相故障	1 三相输入电源和输入断路器异常。 2 发电机供电时, 输出电压、频率异常。 3 晶闸管异常。 4 软起动器主板异常。	1 检查三相输入电源是否正常或者接线不良。 2 检查电网频率是否在正常范围内。 3 检查晶闸管是否异常, 在断电情况下用万用表的导通档分别测量主回路端子 R 与 U、S 与 V、T 与 W 之间是否导通, 导通时表示晶闸管异常; 另外在断电情况下用万用表分别测试各个晶闸管的 G 极与 K 极之间的阻值是否正常一致。 4 更换主板。 5 寻求技术支持。
频率错误故障	1 发电机功率不足或不稳定。 2 电网输入频率超过正常范围。 3 软起动器主板异常。	1 检查发电机输出电网频率是否稳定在正常范围内。 2 非发电机供电场合, 检查电网频率是否超出正常范围内。 3 寻求技术支持。
晶闸管短路故障	1 晶闸管是否短路。 2 负载电机与软起动器连接部分接触不良。 3 主板失效。	1 检查可控硅是否短路。 2 检查负载电机是否与软起动器的连接部分接触不良。 3 寻求技术支持。
软起动器过热故障	1 负载是否过重。 2 起动是否过于频繁。 3 软起过程时是否过长。	1 检查负载是否过重 (风机水泵类负载可调节通道阀门的开来调节负载大小)。 2 检查起动次数是否过多。 3 软起过程是否过程过长, 导致产品发热严重, 可适当调大起动限流倍数、初始电压设置值, 适当调小软起时间因子设置值来提升起动能力, 从而减少软起过程及发热严重的问题。 4 检查软起动器与负载电机在参数上是否匹配。 5 检查软起动器过热保护值设置是否合理, 可以设置到最大值。 6 寻求技术支持。

故障名称	故障原因分析	故障排除方法
电机过热故障	1 负载是否过重。 2 起动是否过于频繁。 3 软起过程时是否过长。	1 检查负载是否过重（风机水泵类负载可调节通道阀门的开度来调节负载大小）。 2 检查起动次数是否过多。 3 软起过程是否过程过长，导致产品发热严重，可适当调大起 动限流倍数、初始电压设置值，适当调小软起时间因子设置值 来提升起动能力，从而减少软起过程及发热严重的问题。 4 检查软起动器与负载电机在参数上是否匹配。 5 检查软起动器过热保护值设置是否合理，可以设置到最大 值。 6 寻求技术支持。
主回路过压故障	1 电网三相输入电压是否偏高。 2 电网三相输入电压是否波动 很大。 3 是否存在超强干扰源。	1 检查三相输入电网的电压是否偏高。 2 检查功能参数 F7.02 主回路过压保护值的设置值是否设置偏 低，功能参数 F7.03 主回路过压滤波时间是否偏小。 3 检查产品周围是否存在中频炉等超强干扰性负载。 4 寻求技术支持。
主回路欠压故障	1 电网三相输入电压是否偏低。 2 电网三相输入电压是否波动 很大。 3 是否存在超强干扰源。	1 检查三相输入电网的电压是否偏低。 2 检查功能参数 F7.04 主回路欠压保护值的设置值是否设置偏 高，功能参数 F7.05 主回路欠压滤波时间是否偏小。 3 检查产品周围是否存在中频炉等超强干扰性负载。 4 寻求技术支持。
8 起动次数过多故障	一个小时内连续起动次数超过 功能参数 F7.10 软起次数的设 置值	检查一个小时内连续起动次数是否超过功能参数 F7.10 软起次 数的设置值（当 F7.10 大于“0”时）。
起动时间过长故障	1 负载是否过重。 2 功能参数 F2.04、F3.04 和 F4.04 电机限流倍数的设置值 是否偏小。 3 功能参数 F2.07、F3.07 和 F4.07 电机初始电压的设置值 是否偏小。 4 功能参数 F2.08、F3.08 和 F4.08 电机软起时间因子的设 置值是否偏大。 5 电网变压器容量是否不足。	1 检查负载是否过重（风机水泵类负载可调节通道阀门的开度 来调节负载大小）； 2 检查功能参数 F2.04、F3.04 和 F4.04 电机限流倍数的设置 值是否偏小。 3 检查功能参数 F2.07、F3.07 和 F4.07 电机初始电压的设置 值是否偏小。 4 检查功能参数 F2.08、F3.08 和 F4.08 电机软起时间因子的 设置值是否偏大。 5 排查电源容量是否不足导致软起时压降过大，正常情况下电 源容量应大于电机功率的 2.5 倍。 6 寻求技术支持。
参数错误故障	1 所有可读写功能参数设置值 是否超出参数设定范围。 2 功能参数 F5.01、F5.02 的设 置值是否准确。	1 检查功能参数设置值是否在参数设定范围或进行参数恢复 出厂值操作。 2 检查功能参数 F5.01、F5.02 的设置值是否准确。 3 寻求技术支持。
外部故障	1 功能参数 F5.01、F5.02 设置	1 检查功能参数 F5.01、F5.02 设置值是否正确。

故障名称	故障原因分析	故障排除方法
	值是否正确。 2 外控端子 IN1 和 IN2 连接是否正确。	2 检查外部端子 IN1 和 IN2 连接是否正确。 3 寻求技术支持。
瞬停端子断开故障	1 外控端子 EMS 与 COM 之间接触不良或未短接。 2 软起动器主板问题。	1 检查外控端子 EMS 是否与 COM 端子断开。 2 检查接于该端子的其它保护装置常闭触点是否可靠闭合。 3 寻求技术支持。
软起动器过热报警	1 负载是否过重。 2 起动是否过于频繁。 3 软起过程时是否过长。	1 检查负载是否过重（风机水泵类负载可调节通道阀门的开来调节负载大小）。 2 检查起动次数是否过多。 3 软起过程是否过程过长，导致产品发热严重，可适当调大起动限流倍数、初始电压设置值，适当调小软起时间因子设置值来提升起动能力，从而减少软起过程及发热严重的问题。 4 检查软起动器与负载电机在参数上是否匹配。 5 检查软起动器过热保护值设置是否合理，可以设置到最大值。 6 寻求技术支持。
欠载报警	1 功能参数 F7.13 欠载报警电流的设置值是否偏大。 1 电机负载电流是否过小。 2 软起动器显示电流小于实际电流。	1 检查功能参数 F7.13 欠载报警电流的设置值是否偏小（设置为“0”表示此功能被屏蔽）。 2 检查负载是否太轻。 3 寻求技术支持。

#### 8.4 常见异常现象的原因分析和排除方法

异常现象的原因分析和排除方法见表8.4。

表8.4 常见异常现象的原因分析和排除方法

常见异常现象	故障原因分析	故障排除方法
外控端子不能启动	1 功能参数 F1.00 启动/停止通道的设置值不正确。 2 端子 RUN、STOP 与 COM 未闭合或接触不良。	1 检查参数 F1.00 设置是否正确。 2 检查端子 STOP、RUN 与 COM 是否连接正常和可靠; 3 寻求技术支持。
远程通信不能启动	1 功能参数 F1.00 启动/停止通道的设置值不正确。 2 端子 485+、485-与上位机的 485+、485-连接异常。 3 通信地址、波特率、数据格式等与上位机不匹配。	1 检查参数 F1.00 设置是否正确。 2 检查端子 485+、485-与上位机的 485+、485-连接是否可靠。 3 检查通信地址、波特率、数据格式等与上位机是否匹配。 4 寻求技术支持。
旁路运行过程中突然停车	1 外控端子 RUN、STOP 与 COM 是否意外断开或接触不良。 2 旁路运行过程中发生故障。 3 软起动器主板异常。	1 在外控启动/停止允许时,检查外控端子 RUN、STOP 与 COM 是否意外断开或接触不良。 2 检查控制端子 RUN、STOP 与 COM 的中间继电器是否可靠闭合或断开,特别是振动比较严重的场合。 3 旁路运行时是否存在因电网电压下降而导致控制 RUN、STOP 与 COM 动作的中间继电器意外动作。 4 检查操作界面上是否有故障信息或功能参数 FD.00 中是否新增了故障。 5 寻求技术支持。
软起时电机转速升不上去	1 负载是否过重。 2 功能参数 F2.04、F3.04 和 F4.04 电机限流倍数的设置值是否偏小。 3 功能参数 F2.07、F3.07 和 F4.07 电机初始电压的设置值是否偏小。 4 功能参数 F2.08、F3.08 和 F4.08 电机软起时间因子的设置值是否偏大。 5 电网变压器容量是否不足。	1 检查负载是否过重 (风机水泵类负载可调节通道阀门的开度来调节负载大小); 2 检查功能参数 F2.04、F3.04 和 F4.04 电机限流倍数的设置值是否偏小。 3 检查功能参数 F2.07、F3.07 和 F4.07 电机初始电压的设置值是否偏小。 4 检查功能参数 F2.08、F3.08 和 F4.08 电机软起时间因子的设置值是否偏大。 5 排查电源容量是否不足导致软起时压降过大,正常情况下电源容量应大于电机功率的 2.5 倍。 6 寻求技术支持。

## 9 质保期与环境保护

### 9.1 质保期

自用户购机之日起12个月或自生产日期起18个月，以两者先到时间为准。如发生以下情况，不属于保修范围：

- a. 用户使用、保管、维护不当造成的损坏；
- b. 因不可抗力因素(火灾、水灾、地震、电压异常等)造成的损坏；
- c. 选型不当或将软起动器用于非正常功能时造成的损坏；
- d. 非公司指派机构或人员，或自行拆装维修造成的损坏；
- e. 产品超过质保期。

### 9.2 环境保护

为了保护环境，本产品或其中的部件报废时，请按工业废弃物妥善处理或交由回收处理站按照国家相关规定进行分类拆解、回收再利用等。

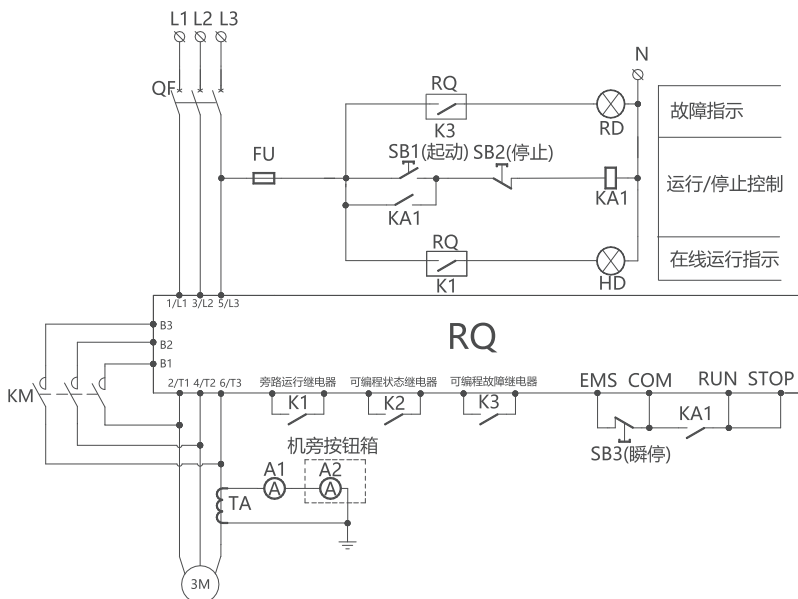
附录A 外围器件配置推荐表

软起动器型号	适配电机 额定电流	接触器型号	断路器型号 (选择电动机型)	电缆线或铜排(mm <sup>2</sup> )		短路电流	熔断器(SCPD)
NJRP5-15/D6	15A	CJX2-25	NM1-63S/25	4	/	保留	保留
NJRP5-22/D6	22A	CJX2-32	NM1-63S/32	6	/	保留	保留
NJRP5-30/D6	30A	CJX2-40	NM1-63S/40	10	/	保留	保留
NJRP5-37/D6	37A	CJX2-50	NM1-63S/50	10	/	保留	保留
NJRP5-44/D6	44A	CJ40-63	NM1-63S/63	16	/	保留	保留
NJRP5-60/D6	60A	CJ40-80	NM1-100S/80	25	/	保留	保留
NJRP5-74/D6	74A	CJ40-100	NM1-100S/100	25	/	保留	保留
NJRP5-90/D6	90A	CJ40-125	NM1-250S/125	25	/	3kA	NGT1-160A
NJRP5-110/D6	110A	CJ40-160	NM1-250S/160	35	/	保留	保留
NJRP5-150/D6	150A	CJ40-200	NM1-250S/200	50	/	5kA	NGT2-250A
NJRP5-180/D6	180A	CJ40-250	NM1-250S/250	70	20×3	保留	保留
NJRP5-220/D6	220A	CJ40-250	NM1-400S/250	95	25×3	保留	保留
NJRP5-264/D6	264A	CJ40-315	NM1-400S/315	120	30×3	保留	保留
NJRP5-320/D6	320A	CJ40-400	NM1-400S/400	185	30×4	保留	保留
NJRP5-370/D6	370A	CJ40-400	NM1-630S/400	240	30×5	5kA	RS77C-630A
NJRP5-440/D6	440A	CJ40-500	NM1-630S/500	300	40×4	保留	保留
NJRP5-500/D6	500A	CJ40-630	NM1-630S/630	300	40×5	保留	保留
NJRP5-560/D6	560A	CJ40-630	NM1-630S/630	400	40×5	保留	保留
NJRP5-630/D6	630A	CJ40-630	NM1-800S/700	500	40×6	10kA	RS77C-900A
NJRP5-710/D6	710A	CJ40-800	NM1-800S/800	2×240	50×6	保留	保留
NJRP5-800/D6	800A	CJ40-800	NM1-1250S/1000	2×300	50×6	保留	保留
NJRP5-900/D6	900A	CJ40-1000	NM1-1250S/1250	2×400	50×8	保留	保留
NJRP5-1000/D6	1000A	CJ40-1000	NM1-1250S/1250	2×400	50×8	10kA	RS77C-1250A
NJRP5-15/D4	15A	CJX2-25	NM1-63S/25	4	/	保留	保留
NJRP5-22/D4	22A	CJX2-32	NM1-63S/32	6	/	保留	保留
NJRP5-30/D4	30A	CJX2-40	NM1-63S/40	10	/	保留	保留
NJRP5-37/D4	37A	CJX2-50	NM1-63S/50	10	/	保留	保留
NJRP5-44/D4	44A	CJ40-63	NM1-63S/63	16	/	保留	保留
NJRP5-60/D4	60A	CJ40-80	NM1-100S/80	25	/	保留	保留
NJRP5-74/D4	74A	CJ40-100	NM1-100S/100	25	/	保留	保留
NJRP5-90/D4	90A	CJ40-125	NM1-250S/125	25	/	3kA	NGT1-160A
NJRP5-110/D4	110A	CJ40-160	NM1-250S/160	35	/	保留	保留
NJRP5-150/D4	150A	CJ40-200	NM1-250S/200	50	/	5kA	NGT2-250A
NJRP5-180/D4	180A	CJ40-250	NM1-250S/250	70	20×3	保留	保留
NJRP5-220/D4	220A	CJ40-250	NM1-400S/250	95	25×3	保留	保留
NJRP5-264/D4	264A	CJ40-315	NM1-400S/315	120	30×3	保留	保留
NJRP5-320/D4	320A	CJ40-400	NM1-400S/400	185	30×4	保留	保留
NJRP5-370/D4	370A	CJ40-400	NM1-630S/400	240	30×5	5kA	RS77C-630A
NJRP5-440/D4	440A	CJ40-500	NM1-630S/500	300	40×4	保留	保留

软起动器型号	适配电机 额定电流	接触器型号	断路器型号 (选择电动机型)	电缆线或铜排(mm <sup>2</sup> )		短路电流	熔断器(SCPD)
NJRP5-500/D4	500A	CJ40-630	NM1-630S/630	300	40×5	保留	保留
NJRP5-560/D4	560A	CJ40-630	NM1-630S/630	400	40×5	保留	保留
NJRP5-630/D4	630A	CJ40-630	NM1-800S/700	500	40×6	10kA	RS77C-900A
NJRP5-710/D4	710A	CJ40-800	NM1-800S/800	2×240	50×6	保留	保留
NJRP5-800/D4	800A	CJ40-800	NM1-1250S/1000	2×300	50×6	保留	保留
NJRP5-900/D4	900A	CJ40-1000	NM1-1250S/1250	2×400	50×8	保留	保留
NJRP5-1000/D4	1000A	CJ40-1000	NM1-1250S/1250	2×400	50×8	10kA	RS77C-1250A

## 附录B 应用图集

### B.1 一拖一基本配线图(见图B.1)



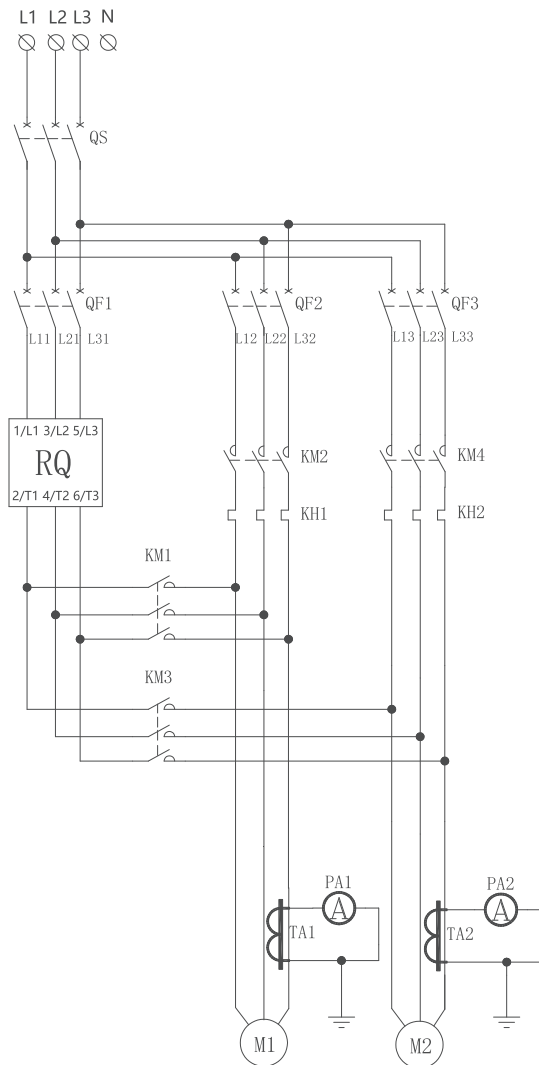
图B.1 一拖一基本配线图

注1: 由于继电器K1的触点最大容量为5A, 如要控制大功率接触器时, 必须加中间继电器。

注2: 功能参数设置值请按照出厂值设置即可实现上述功能。

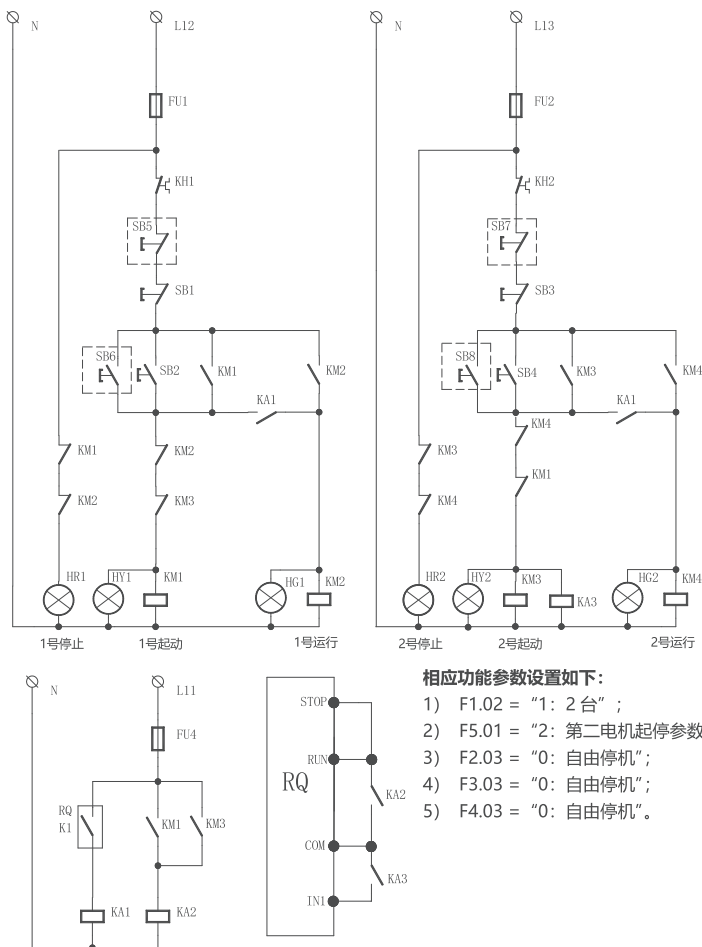
## B.2 一拖二基本配线图

### B.2.1 一拖二主电路图见图B.2



图B.2—一拖二主电路图见图B.2

## B.2.2 一拖二控制回路图见图B.3。



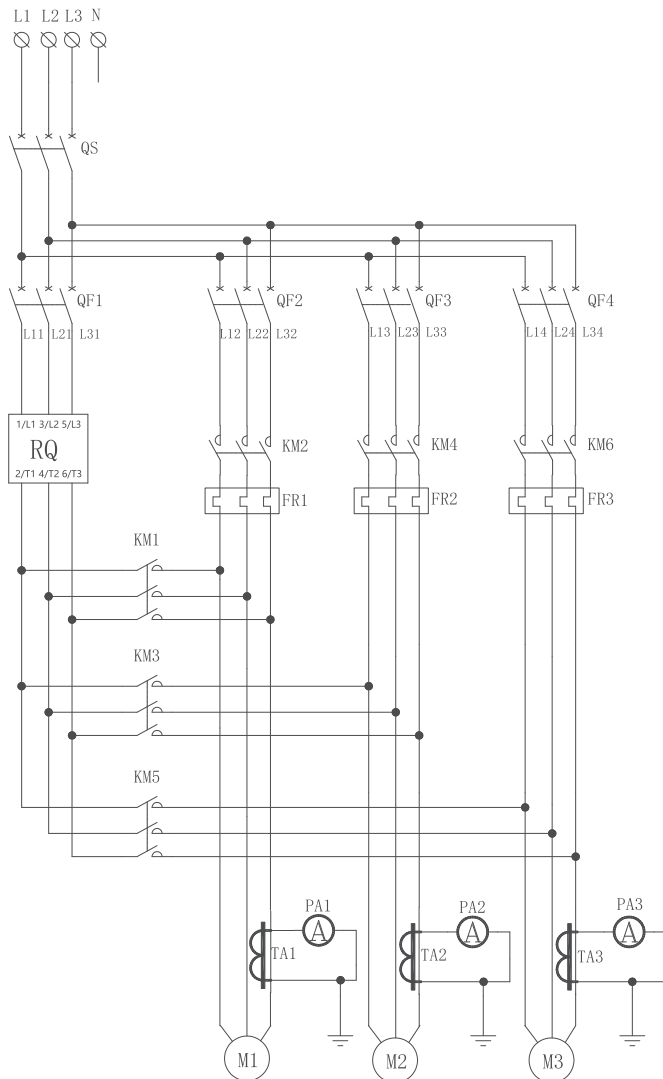
图B.3 一拖二控制回路图

注1: 虚框内为远程控制节点。

注2: 每台电机必须要单独加装KH热继电器。

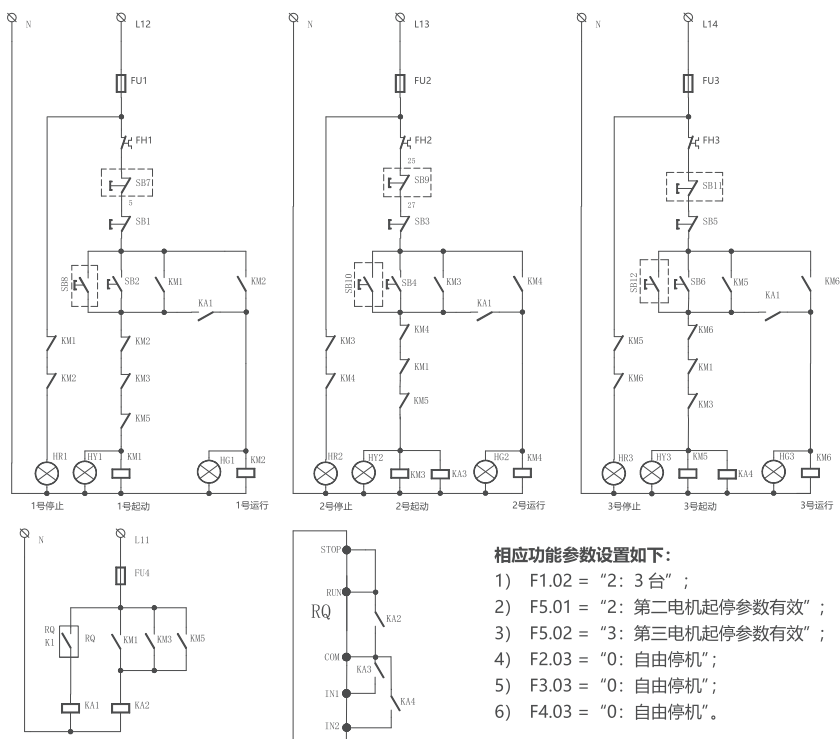
### B.3 一拖三基本配线图

B.3.1 一拖三主电路图见图B.4。



图B.4 一拖三主电路图

## B.3.2 一拖三控制回路图见图B.5。



图B.5 一拖三控制回路图

注1: 虚框内为远程控制节点。

注2: 每台电机必须要单独加装KH热继电器。

## 附录C 版本变更记录表

变更后版本日期	变更后版本号	变更内容
2023-05	V1.00	第一版发行
2023-07	V1.1	控制电压等级从AC100V~240V改为AC220V

## 保修卡

## 产品及用户相关信息

产品名称: \_\_\_\_\_

产品型号规格: \_\_\_\_\_

产品本体 (或包装盒) 条形码代号 (18位或19位): \_\_\_\_\_

生产日期: \_\_\_\_\_

购买日期: \_\_\_\_\_

购买者 (用户): \_\_\_\_\_

联系电话: \_\_\_\_\_

地址: \_\_\_\_\_

经销商 (代理商): \_\_\_\_\_

联系电话: \_\_\_\_\_

地址: \_\_\_\_\_

注1: 本卡作为产品保修凭证, 请妥善保管。

注2: 质保期及保修范围见说明书, 质保期满后或

保修范围外的产品维修, 仅核收成本费。



CHNT 正泰

合格证

型号: NJRP5-D 系列

名称: 软起动器

产品经检验合格, 符合标准  
GB/T 14048.6, 准予出厂。

检验员: \_\_\_\_\_

检05

检验日期: \_\_\_\_\_ 见产品或包装

浙江正泰电器股份有限公司  
ZHEJIANG CHINT ELECTRICS CO., LTD.

# CHNT

正泰电器

## NJRP5-D系列 软起动器 使用说明书

### 浙江正泰电器股份有限公司

地址：浙江省乐清市北白象镇正泰工业园区正泰路1号  
邮编：325603  
电话：0577-62877777  
传真：0577-62875888

全国统一客户服务热线

## 400-817-7777

欢迎访问：[Http://www.chint.net](http://www.chint.net)  
欢迎咨询：E-mail: [services@chint.com](mailto:services@chint.com)



“CHNT”、“正泰”系注册商标,属正泰电器(CHINT ELECTRIC)所有  
正泰电器(CHINT ELECTRIC)版权所有 采用环保纸印刷



产品若有技术改进，会编进新版说明书中，不再另行通知。

0463JR1624