

RV1000 Series User's Manual (Español)



Indice

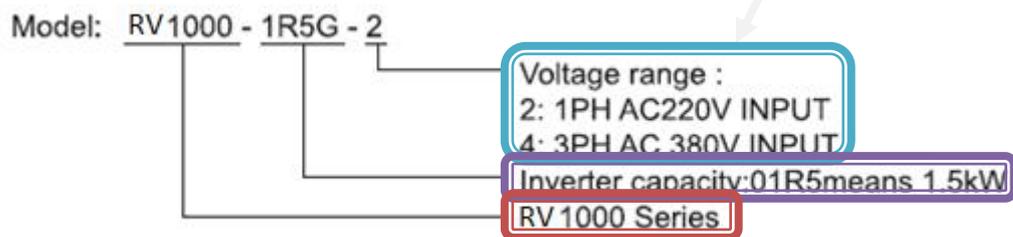
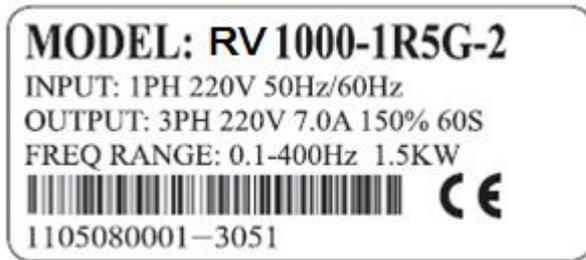
1. Información.....	2
2. Nombre y descripción.....	3
3. Dimensiones.	4
4. Descripción teclado.	5
5. Especificaciones del producto.	5
6. Patillaje	7
7. Parámetros.	8
8. Solución de problemas	19

1. Información.

Gracias por elegir RV1000 series de high-performance, simple inverter. El diagrama con las instrucciones de operación facilitado en la descripción puede que tenga algunas diferencias respecto al producto.

Por favor, este manual es solo para uso de operarios que tengan como finalidad la puesta en marcha o el mantenimiento del sistema. Contacte con la compañía o el agente de la compañía para conseguir ayuda.

2. Nombre y descripción.



 Rango de voltaje :

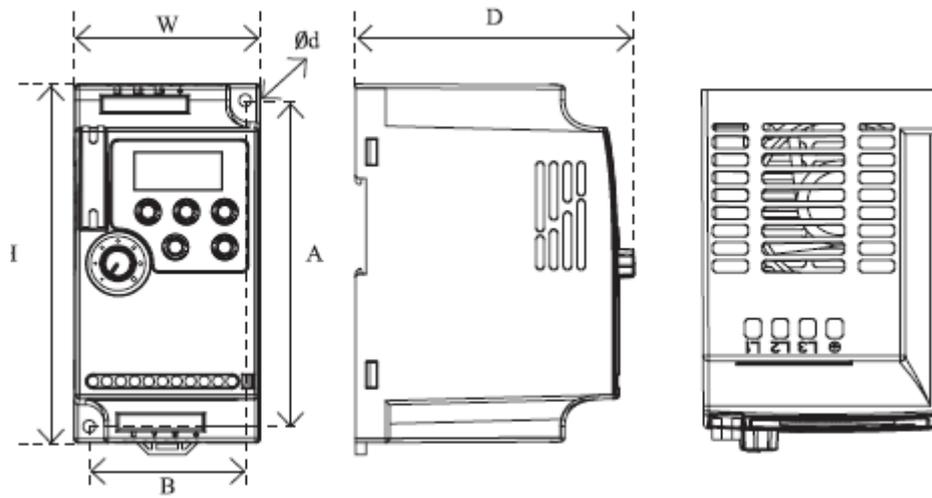
2: 1 fase AC220V.

4: 3 fases AC380V.

 Capacidad Inverter.

 Número de serie.

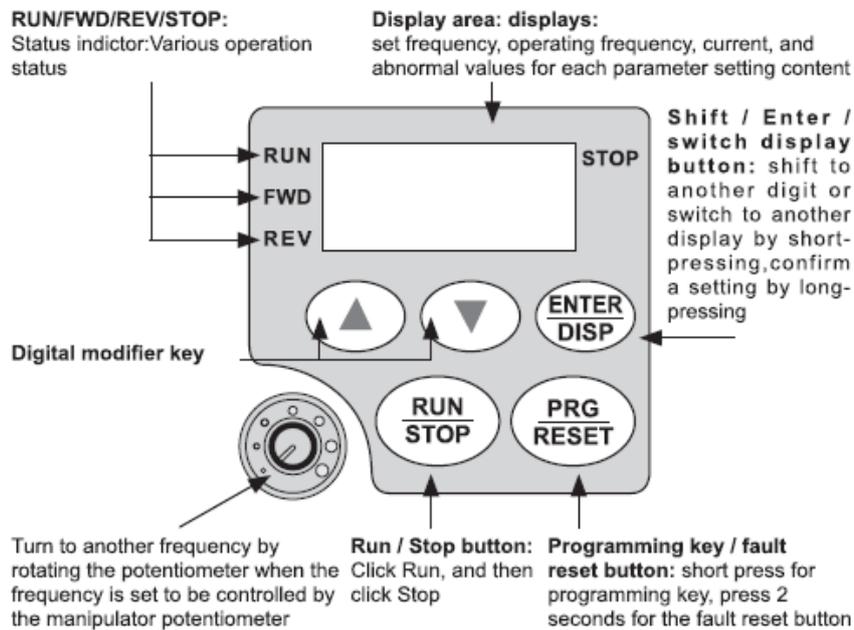
3. Dimensiones.



Nota: Soportado por carriles estándar 35mm.

Modelo	W	H	D	A	B	Ød
RV1000-00R4G2—RV1000-01R5G2	68	132	102	120	57	4.5
RV1000-02R2G2	72	142	112.2	130	61	4.5
RV1000-00R7G4—RV1000-02R2G4						

4. Descripción teclado.



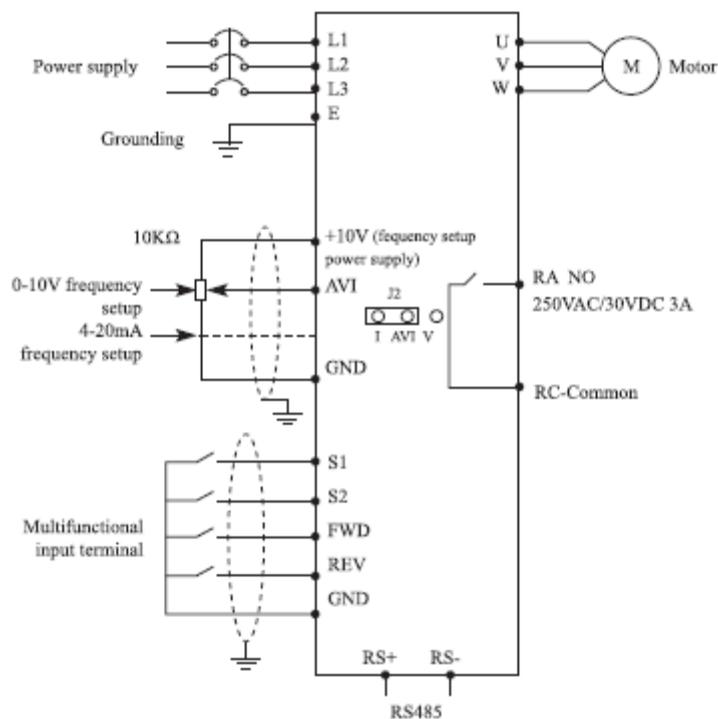
5. Especificaciones del producto.

Información		RV1000
Fuente de alimentación.	Calificación de tensión, Frecuencia.	1PH/3PH AC 220V 50/60 Hz; 3PH AC380V 50/60 Hz
	Rango tensión	220V;170V~240V; 380V:330V~440V
Output	Rango de tensión	220V: 0~220V ; 380V: 0~380V
	Rango de Frecuencia	0.10~400.00Hz
Método de control		V/F control, control vectorial.
Indicación		El estado de operación/definición de alarma: ej, configuración de la frecuencia, la salida de frecuencia/corriente, Tensión continua de salida.
De control. 5 Especificacione	Rango de frecuencia de salida	0.10Hz~400.00Hz
	Ajuste resolución de frecuencia.	Entrada digital: 0.1Hz, entrada analógica: 0.1% de la frecuencia máxima de salida.
	Exactitud salida frecuencia.	0.1 Hz

	V/F Control	Ajustar V/F curva para satisfacer la carga requerida.
	Control de torsión	<ul style="list-style-type: none"> • Incremento automático: cargándole una condición. • Incremento Manual: activando un incremento del 0.0%~20.0%
	Terminal de entrada multifuncional	Cuatro multifunciones entrada del terminal, realizando funciones incluyendo 15 para el control de la velocidad, puesta en marcha del programa, 4 secciones de aceleración/desaceleración, UP/DOWN funciones y funciones de paradas/emergencias.
	Terminal de salida multifuncional	
	Aceleración/desaceleración Tiempo de ajuste.	0~999.9s aceleración/desaceleración el tiempo puede ser activado individualmente.
Otras funciones	PID control	Incluye PID control
	RS485	Estándar RS485 comunicación (MODBUS)
	Ajuste de frecuencia.	Entrada Analógica: 0 a 10V, 4 a 20 mA. Entrada Digital: Entrada usando la configuración del panel de operación o del RS485. Nota: Terminal AVI puede ser usado para entrada voltaje analógica (0-10V) y entrada corriente analógica (4-20mA) a través del Switch J2.
	Multi velocidad	4 multifunciones de terminales de entrada, 15 secciones de velocidad para ser seleccionadas.
	Regulación automática de voltaje.	Regulación automática de la tensión.
	Contador	Incorpora 2 grupos de contadores.
Protección/ Funciones de aviso	Sobrecarga	150%, 60 segundos
	Sobretensión	Puede activarse protección
	Tensión baja	Puede activarse protección
	Otras Protecciones	Salida cortocircuitada, sobre intensidad y parámetros de bloqueo.
Ambiente	Temperatura Ambiente.	-10° C a 40° C
	Humedad ambiente	Max 95%
	Altitud	Altura máxima 1000m
	Vibración	Max 0.5 G

Estructura	Modo enfriamiento	Forzado aire frio
	Estructura de protección	IP 20
Instalación	Modo	Montado en raíl estándar 35mm.

6. Patillaje



Nota:* Cuando se use una fase simple de la fuente de alimentación, por favor acceda desde los terminales L1 y L2.

** El terminal AVI puede ser seleccionado como entrada analógica de tensión (0-10V) y entrada analógica de corriente (4-20 mA) a través del switch J2.

7. Parámetros.

Función	Parámetros	Nombre	Rango de ajuste	Mínimo o ajuste de incremento	Valor Inicial
Monitor Funciones	P000	Selección principal de datos	0-32	1	1
	P001	Mostrar la frecuencia	Solo lectura	---	---
	P002	Mostrar la frecuencia de salida	Solo lectura	---	---
	P003	Mostrar la salida de corriente	Solo lectura	---	---
	P004	Mostrar la velocidad del motor	Solo lectura	---	---
	P005	Mostrar el valor en DC de la tensión	Solo lectura	---	---
	P006	Mostrar la temperatura del inversor	Solo lectura	---	---
	P007	Mostrar PID	Solo lectura	---	---
	P010	Recordatorio evento 1	Solo lectura	---	---
	P011	Recordatorio evento 2	Solo lectura	---	---
	P012	Recordatorio evento 3	Solo lectura	---	---
	P013	Recordatorio evento 4	Solo lectura	---	---
	P014	La frecuencia ajustada en el ultimo evento	Solo lectura	---	---
	P015	La frecuencia de salida en el ultimo evento	Solo lectura	---	---
	P016	La corriente de salida en el ultimo evento	Solo lectura	---	---
	P017	La tensión de	Solo lectura	---	---

		salida del último evento			
	P018	La salida en DC tensión en el ultimo evento	Solo lectura	---	---
Funciones Basicas	P100	Ajuste frecuencia digital	0.00—Max.Frec	0.1	0.0
	P101	Ajuste selección de frecuencia.	0:Ajuste frecuencia Digital (P100) 1:Tensión Analógica(0-10 VDC) 2:Corriente Analógica (0-20 mA DC) 3:Ajuste Dial (Panel de operación) 4:UP/DOWN ajuste de frecuencia. 5:RS485 ajuste de comunicación de frecuencia.	1	3
	P102	Selección de señal inicial	0:Panel de operación (FWD/REV/STOP) 1: I/O Terminal 2:Comunicación (RS485)	1	0
	P103	Selección operación bloqueo Stop	0:Modo bloqueo Stop invalido. 1:Modo bloqueo Stop Valido.	1	1
	P104	Selección prevención rotación inversa	0:Rotación inversa anulada. 1:Rotación inversa permitida	1	1
	P105	Frecuencia máxima	Frec.minima~400.00Hz	0.1	50.0
	P106	Frecuencia mínima	0.00~frec.maxima	0.1	0.00
	P107	Tiempo Aceleración 1	0~999.9s	0.1	Depende del modelo.
	P108	Tiempo desaceleración 1	0~999.9s	0.1	
	P109	V/F tensión máxima	V/F tensión intermedia ~500.0V	0.1	Depende del modelo
	P110	V/F frecuencia Base	V/F frecuencia intermedia~frec.máxima	0.1	50.00
	P111	V/F tensión intermedia	V/F tensión mínima~V/F tensión maxima	0.1	Cambiant e
P112	V/F frecuencia intermedia	V/F frec.mínima~V/F frecuencia base	0.01	2.50	

P113	V/F tensión mínima	0~V/F tensión intermedia	0.1	15.0
P114	V/F frecuencia mínima	0~V/F frecuencia intermedia	0.1	1.25
P115	Frecuencia de transporte	1.0K-15.0K	0.1	Cambiant e
P116	Línea transporte automática	Reservado	1	0
P117	Inicialización de parámetros	8:inicialización de parámetros de fabrica	1	0
P118	Parámetro de bloqueo	0:parámetro desbloqueado. 1:Parametro bloqueado	1	0
P200	Selección modo inicio	0:inicio regular. 1:reiniciar después de inspección	1	0
P201	Selección modo stop.	0:Desaceleración hasta detenerse. 1:coasting	1	0
P202	Frecuencia de partida	0.10~10.00Hz	0.01	0.5
P203	Frecuencia de parada	0.10~10.00Hz	0.01	0.5
P204	Corriente de operación de frenado DC (start)	0~150% ratio corriente del motor	1%	100%
P205	Tiempo de operación de frenado(start)	0~25.0s	0.1	0
P206	Corriente de operación de frenado DC (stop)	0~150% ratio corriente del motor	1%	100%
P207	Tiempo de operación de frenado(stop)	0~25.0s	0.1	0
P208	Torque boost	0~20%	1	0%
P209	Ratio tensión motor	0~500.0V	0.1	Cambiant e
P210	Ratio corriente motor	0~corriente del sistema	0.1	Cambiant e
P211	Ninguna proporción de carga en el motor	0~100%	0.1	40%
P212	Ratio velocidad rotación del motor	0~6000 r/min	1	1420
P213	Numero de polos el motor	0~20	2	4

	P214	Ratio motor slip	0~10.00Hz	0.1	2.50
	P215	Ratio frecuencia motor	0~400.00Hz	0.1	2.50
	P216	Resistencia del stator	0-100Ω	0.1	0
	P217	Resistencia del rotor	0-100 Ω	0.1	0
	P218	Auto inductancia del rotor	0-1.000H	0.1	0
	P219	Inductancia mutua del rotor	0-1.000H	0.1	0
I / O funciones	P300	AVI entrada mínima de tensión	0~AV máxima tensión	0.1	0
	P301	AVI entrada máxima de tensión	AV mínima tensión ~ 10V	0.1	10.0
	P302	AVI entrada tiempo filtrado	0~25.0s	0.1	1
	P303	AVI corriente mínima de entrada	0~AI corriente máxima	0.1	4.0
	P304	AVI corriente máxima de entrada	AI corriente mínima de entrada ~ 20 mA	0.1	20.0
	P305	AVI entrada filtro de tiempo	0~25.0s	0.1	2.5
	P306	Reservado	0~FOV máxima tensión	0.1	0
	P307	Reservado	FOV máxima tensión de salida ~10V	0.1	10.0
	P310	Frecuencia de baja analogía	0~600.00	0.1	0.00
	P311	Dirección de baja analogía	0/1	1	0
	P312	Frecuencia de alta analogía	0~600.00	0.1	50.00
	P313	Dirección de alta analogía	0/1	1	0
	P314	Selección inversa de entrada analógica	0/1	1	0
	P315	Entrada terminal FWD (0~32)	0:Invalido. 1:Empujar. 2:Empuje forzado. 3:Empuje inverso. 4:Adelante/inverso. 5:Run. 6:Adelante. 7:Inverso.	1	6
	P316	Entrada terminal REV(0~32)		1	7
P317	Entrada terminal S1 (0~32)	1		18	
P318	Reservado	1		9	
P319	Reservado	1			

P320	Reservado	8:Stop.	1	
P321(0~32)	Reservado	9:Multi speed 1 10:Multi speed 2	1	
P322(0~32)	Reservado	11:Multi speed 3 12:Multi speed 4 13:Aceleración/desaceleración terminal 1. 14:Aceleración/desaceleración terminal 2. 15:Incremento señal de frecuencia(UP). 16:Decremento señal frecuencia (DOWN). 17:Señal parada emergencia. 18:Señal reseteo inverter. 19:PID en marcha. 20:PLC en marcha. 21:Inicio señal Timer 1. 22:Inicio Señal Timer 2. 23:Señal cuenta de pulsos. 24:Reset señal contador. 25:Limpieza de memoria. 26:Iniciar ventana de operación.	1	
P323	Reservado	0:Invalido.	1	
P324	Reservado	1:En marcha.	1	
P325	Alarma salida terminal RA,RC(0~32)	2:frecuencia alcanzada. 3:Alarma. 4:Zero speed. 5:Frecuencia 1 alcanzada. 6:Frecuencia 2 alcanzada. 7:Aceleración. 8:Desaceleración. 9:Indicación baja tensión. 10:Timer 1 alcanzado. 11:Timer 2 alcanzado. 12:Indicación de la completación de la fase. 13:indicación para la realización del procedimiento. 14:PID máximo. 15:PID mínimo. 16:4-20 mA desconexión. 17:Sobrecarga. 18:Sobre esfuerzo torsión	1	03

		26:Operación devanado completada. 27:Contador alcanzado. 28:Contador intermedio alcanzado. 29:Suministro de agua por tensión constante. "1" encendido. "0" apagado.		
P326	Reservado	0:Frecuencia de salida.	1	
P327	Reservado	1:Corriente de salida. 2:DC tensión bus. 3:AC tensión. 4:Pulso de salida,1 pulso/Hz. 5:2 pulsos/Hz. 6:3 pulsos/Hz. 7:6 pulsos/Hz	1	
P400	Ajuste frecuencia de empujón	0.00~frecuencia máxima.	0.1	5.00
P401	Aceleración Time 2	0~999.9s	0.1s	10.0
P402	Desaceleración Time 2	0~999.9s	0.1s	10.0
P403	Aceleración Time 3	0~999.9s	0.1s	10.0
P404	Desaceleración Time3	0~999.9s	0.1s	10.0
P405	Aceleración Time4/Aceleración Jog Time	0~999.9s	0.1s	10.0
P406	Desaceleración Time4/Desaceleración Jog Time	0~999.9s	0.1s	10.0
P407	Valor del contador designado	0~999.9s	1	100
P408	Valor intermedio del contador	0~999.9s	1	50
P409	Limitación de aceleración de esfuerzo de torsión	0~200%	1%	150%
P410	Limitación de constante de velocidad de esfuerzo de torsión	0~200%	1%	00
P411	Sobre tensión de prevención en desaceleración	0/1	1	1
P412	Selección tensión	0~2	1	1

Aplicaciones secundarias

	reguladora automática			
P413	Selección automática ahorro de energía	0~100%	1%	00
P414	DC tensión de frenado	Depende del modelo	0.1	cambiant e
P415	Trabajo de frenado	40~100%	1	50%
P416	Reinicio después del apagado	0~1	1	0
P417	Tiempo permitido del corte de energía	0~10s	1	10
P418	Flanco iniciar corriente limitada	0~200%	1	150%
P419	Flanco reseteo tiempo	0~10s	1	10
P420	Flanco reseteo tiempos	0~5s	1	0
P421	Retraso tiempo reinicio después de fallo	0~100	2	2
P422	Acción sobre esfuerzo de torsión	0~3	1	0
P423	Detección nivel sobre esfuerzo de torsión	0~200%	1	00
P424	Detección tiempo de sobre esfuerzo de torsión	0~20.0s	0.1	00
P425	Frecuencia alcanzada 1	0.00~frec.maxima	0.1	100
P426	Frecuencia alcanzada 2	0.00~frec.maxima	0.1	5.0
P427	Ajustes Timer 1	0~10.0s	0.1	0
P428	Ajustes Timer 2	0~100s	1	0
P429	A velocidad constante sobre esfuerzo de torsión tiempo límite.	0~999.9s	0.1	Cambiant e
P430	Anchura de llegada de frecuencia en bucle de histéresis.	0.00~2.00	0.1	0.50
P431	Salto frecuencia 1	0.00~frec.maxima	0.1	0
P432	Salto frecuencia 2	0.00~frec.maxima	0.1	0
P433	Anchura del Salto frecuencia del lazo	0.00~2.00	0.1	0.50

		de histéresis			
	P434	UP/DOWN frecuencia de paso	0~10.00Hz	0.1	0.1
	P435	UP/DOWN frecuencia opciones de memoria.	0:Memoria 1:No memoria	1	0
PLC Operaciones.	P500	PLC modo memoria	0~1	1	0
	P501	PLC modo inicio	0~1	1	0
	P502	PLC modo Running	0:PLC stop después funcionar un ciclo 1:PLC modo stop después de funcionar un ciclo 2:PLC ciclo running 3:PLC modo stop, ciclo modo running 4:PLC opera en la última frecuencia después de funcionar durante 1 ciclo	1	0
	P503	Multi-speed 1	0.00~frec.maxima	0.1	20.0
	P504	Multi-speed 2	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	P505	Multi-speed 3	0.00~frec.maxima	0.1	20.0
	P506	Multi-speed 4	0.00~frec.maxima	0.1	30.0
	P507	Multi-speed 5	0.00~frec.maxima	0.1	35.0
	P508	Multi-speed 6	0.00~frec.maxima	0.1	20.0
	P509	Multi-speed 7	0.00~frec.maxima	0.1	40.0
	P510	Multi-speed 8	0.00~frec.maxima	0.1	45.0
	P511	Multi-speed 9	0.00~frec.maxima	0.1	50.0
	P512	Multi-speed 10	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	P513	Multi-speed 11	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	P514	Multi-speed 12	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	P515	Multi-speed 13	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	P516	Multi-speed 14	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	P517	Multi-speed 15	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	P518	PLC operación Time 1	0~9999s	1s	100
	P519	PLC operación Time 2	0~9999s	1s	100
P520	PLC operación Time 3	0~9999s	1s	100	
P521	PLC operación Time 4	0~9999s	1s	100	
P522	PLC operación Time 5	0~9999s	1s	0	
P523	PLC operación	0~9999s	1s	0	

		Time 6			
	P524	PLC operación Time 7	0~9999s	1s	0
	P525	PLC operación Time 8	0~9999s	1s	0
	P526	PLC operación Time 9	0~9999s	1s	0
	P527	PLC operación Time 10	0~9999s	1s	0
	P528	PLC operación Time 11	0~9999s	1s	0
	P529	PLC operación Time 12	0~9999s	1s	0
	P530	PLC operación Time 13	0~9999s	1s	0
	P531	PLC operación Time 14	0~9999s	1s	0
	P532	PLC operación Time 15	0~9999s	1s	0
	P533	Dirección de operación PLC	0~9999	1	0
PID Operaciones	P600	PID modo inicio	0:PID desactivado 1:PID inicio 2:PID iniciado por terminal externo	1	0
	P601	PID operación modo selección	0:Modo feedback negativo. 1:Modo feedback positivo	1	0
	P602	PID inicio punto fijo	0:Modo figura(P604) 1:AVI(0-10V) 2:AVI(0-20 mA)	1	0
	P603	PID Feedback selección valor	0:AVI (0-10V) 1:AVI(0-20mA) 3:Reservado 4:Reservado	1	0
	P604	PID ajuste valor figura	0.0~100.0%	0.1%	50%
	P605	PID valor alarma superior	0.00~100%	0.1%	50%
	P606	PID valor alarma inferior	0~100.0%	1%	100%
	P607	PID banda proporcional	0.0~200.00%	0.1%	100%
	P608	PID tiempo integral	0.0~200.0 S0 significa cerrado	0.1s	0.0
P609	PID tiempo diferencial	0.00~20.00 S.0 significa cerrado	0.1s	0.3s	

	P610	PID acción longitud del paso	0.00~1.0 Hz	0.1	0.0Hz
	P611	PID frecuencia standby	0.00~120.0Hz (0.00Hz) 0.00Hz significa función cerrada	0.1	0.0 Hz
	P612	PID standby duración	0~200s	1S	10s
	P613	PID valor alto	0~100%	1%	0
	P614	PID correspondiente valor del display	0~9999	1	9999
	P615	PID dígit del display	1~5	1	4
	P616	PID dígitos decimales del display	0~4	1	2
	P617	PID límite superior de frecuencia	0~frec.máxima	0.1	48.00
PID OPERACIONES	P618	PID límite inferior de frecuencia	0~frec.máxima	0.1	20.00
	P619	PID modo trabajo	0:Siempre trabajando (función PID abierta) 1: cuando feedback alcanza el valor superior limite (P605) trabajara al mínimo de frecuencia cuando el feedback alcance el valor mínimo limite(P606) PID comenzará a trabajar	1	0
RS-485 CO	P700	Velocidad de comunicación	0:4800bps 1:9600bps 2:19200bps 3:38400bps		1
	P701	Modo comunicación	0:8N1 FOR ASC 1:8E1 FPR ASC 2:8º1 FOR ASC 3:8N1 FOR RTU 4:8E1 FOR RTU 5:8º1 FOR RTU		0
	P702	Dirección de comunicación	0~240	1	0
Aplicaciones	P800	Parámetro de bloqueo de aplicaciones avanzadas	0:bloqueado 1:operativo	1	1
	P801	Configuración el	0~50Hz	1	1

	sistema 50/60 Hz	1~60 Hz		
P802	Constante o variable de esfuerzo de torsión	0: constante 1: variable	1	1
P803	Ajuste protección sobre tensión	Cambiante	0.1	Cambiante
P804	Ajuste protección Baja tensión	Cambiante	0.1	Cambiante
P805	Ajuste protección sobre temperatura	40~120 °C	0.1	2.0
P806	Filtrado tiempo de corriente	0~10.0	0.1	2.0
P807	0-10V salida analógica baja final calibrada coefAlient	0~9999	1	-
P808	0-10V salida analógica alta final calibrada coefAlient	0~9999	1	-
P809	0-20mA salida analógica baja final calibrada coefAlient	0~9999	1	-
P810	0-20mA salida analógica alta final calibrada coefAlient	0~9999	1	-
P811	Punto de frecuencia de compensación del tiempo muerto	0.00~frec.maxima	0.01	0.0
P812	UP/DOWN opciones de frecuencia de memoria	0: No memoria 1: Memoria	1	1

8. Solución de problemas

Indicador panel de operación	Nombre	Posible razón del fallo	Corrección
OC0/UC0	Sobre corriente durante parada	Fallo inversor	Por favor contacta con tu vendedor
OC1/UC1	Sobre corriente durante la aceleración	1:El tiempo de aceleración es demasiado corta. 2:V/F curva no está correctamente. 3:El motor o los cables del motor tiene cortocircuito a tierra. 4:El esfuerzo de torsión es demasiado rápido. 5:La entrada de tensión es demasiado baja. 6:El motor se inicia directamente en marcha. 7:La configuración del inversor no es correcta 8:El inversor falla	1:Incrementa el tiempo de aceleración 2:corregir la curva 3:revisar aislamiento del motor y de su cableado. 4:Reducir el esfuerzo de torsión 5:comprobar la entrada de tensión 6:comprobar la carga 7:establecer el estado de rastreo 8: agrandar la capacidad del inversor. 9: enviar para reparar.
OC2/UC2	Sobre corriente durante la desaceleración	1: El tiempo de desaceleración es demasiado corto. 2:La capacidad del inversor es inapropiada	1:Incrementar el tiempo de desaceleración 2:Aumentar la capacidad del inversor
OC3/UC3	Sobre corriente durante velocidad constante	1:El aislamiento del motor o su cableado no es bueno. 2:Fluctuación de carga 3:Fluctuación de la entrada de tensión y la tensión es baja. 4:La capacidad del inversor es	1:Comprobar el aislamiento del motor y de su cableado. 2:Comprobar la situación de la carga y su lubricación 3:Comprobar la tensión de entrada

		<p>inapropiada.</p> <p>5:Si el motor es de gran potencia y la entrada de tensión es baja</p> <p>6:Si existe un recurso inapropiado</p>	<p>4:Agrandar las prestaciones del inversor</p> <p>5:Incrementar la capacidad del transformador</p> <p>6:Solucionar el recurso inapropiado</p>
OU0	Sobre tensión durante la parada	<p>1:El tiempo de desaceleración es corto</p> <p>2:La capacidad del inversor es incorrecta</p> <p>3:Ruido</p>	<p>1:comprobar la fuente de alimentación</p> <p>2:enviar a reparar</p>
OU1	Sobretensión durante la aceleración	<p>1:Anormal fuente de alimentación</p> <p>2:El circuito periférico es incorrecto</p> <p>3:Inversor roto</p>	<p>1:Comprobar la fuente de alimentación</p> <p>2:No usar en la fuente de alimentación un switch para controla el ON y OFF del inversor</p> <p>3:Enviar a reparar</p>
OU2	Sobretensión durante la desaceleración	<p>1:Anormalidad en la fuente de alimentación</p> <p>2:Carga retroalimentada</p> <p>3:La resistencia de frenado está colocada de forma incorrecta</p>	<p>1:Comprobar la fuente de alimentación</p> <p>2:Instalar unidad de frenado y resistencia</p> <p>3:Ajustar de nuevo la resistencia</p>
OU3	Sobretensión durante velocidad constante	<p>1:El tiempo de desaceleración es corto</p> <p>2:Anomalia en la fuente de alimentación</p> <p>3:Sobrecarga</p> <p>4:Resistencia de frenado incorrecta</p> <p>5:Parámetro de frenado insertado incorrecto</p>	<p>1:Incrementar el tiempo de desaceleración</p> <p>2:Comprobar la fuente de alimentación</p> <p>3:Comprobar la unidad de frenado</p> <p>4:Establecer la resistencia de frenado de nuevo</p> <p>5:Corregir los</p>

			parámetros principales
LU0	Baja tensión durante la parada	1:Anomalía en la fuente de alimentación 2:perdida de fase	1:Comprobar la fuente de alimentación 2:verificar el suministro eléctrico y el interruptor de alimentación.
LU1	Baja tensión durante la aceleración	1:Anomalia en la fuente de alimentación	1:Comprobar si existe mala conexión
LU2	Baja tensión durante la desaceleración	2:Perdida de fase 3:Gran potencia a la entrada de la carga	2:Utilizar una fuente de alimentación independiente
LU3	Baja tensión durante la velocidad constante		
OL0 durante parada	Inversor sobrecargado	1:Sobrecarga	1:Reducir el peso de la carga o utilizar un inversor con mayor capacidad
OL1 durante aceleración		2:El tiempo de aceleración es corto	2:Incrementar el tiempo de aceleración
OL2 durante desaceleración		3:El esfuerzo de torsión se ejerce demasiado rápido	3:Reducir el esfuerzo de torsión
OL3 durante velocidad constante		4:La curva V/F es incorrecta 5:Baja tensión a la entrada 6:Antes de la parada del motor, el inversor se inicia 7:Bloque en la carga	4:Volver a configurar la curva V/F 5:Comprobar la entrada de tensión e incrementar la capacidad del inversor 6:Adoptar el modo rastreo de inicio 7:Comprobar la condición de la carga
OT0 durante stop	Motor sobrecargado	1:El motor se encuentra sobrecargado	1:Reducir el peso de la carga
OT1 durante aceleración		2:El tiempo de	2:Incrementar el tiempo de

OT2 durante des aceleración		aceleración es corto	aceleración
OT3 durante velocidad constante		3:Los ajustes de protección para el motor son demasiado cortos 4:La curva V/F es incorrecta 5:El aislamiento del motor es deficiente 6:el esfuerzo de torsión es demasiado rápido 7:Los ajustes el motor son pequeños	3:Incrementar los ajustes de protección 4:corregir la curva V/F 5:Reducir el esfuerzo de torsión 6:Comprobar el aislamiento del motor 7:Usar un inversor de mayor capacidad
ES	Parada de emergencia	El inversor ha entrado en condición de parada	Después de saltar la emergencia, parar y volver a iniciar
CO	Error en la comunicación	1:La línea de comunicación tiene un problema 2:Los parámetros de comunicación son incorrectos 3:El formato de transmisión es erróneo	1:Realizar el cableado del RS485 de manera correcta 2:Volver a recalcular parámetros 3:Comprobar la transmisión de datos
20	Rotura de hilo 4-20mA	Terminal perdido; La señal de entrada está mal conectada	Realizar el cableado de los hilos de 4-20 mA
Pr	Error en parámetro de escritura	Parámetro ajustado incorrecto	Después de parar la operación, ajustar los parámetros de la configuración
Err	Error grupos de parámetros	El parámetro no existe	Eliminar el parámetro