

RV1000 Series User's Manual (Español)



Solicita información



91 366 00 63



## Indice

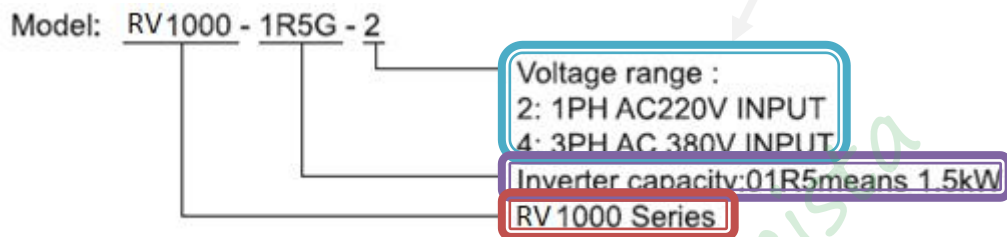
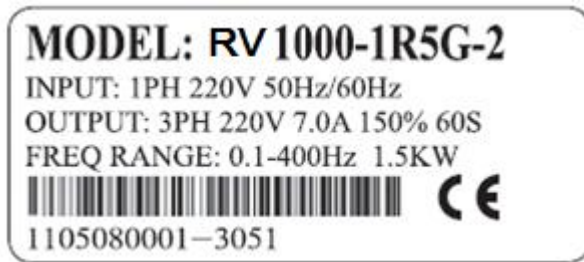
1. Información.....	2
2. Nombre y descripción.....	3
3. Dimensiones. ....	4
4. Descripción teclado. ....	5
5. Especificaciones del producto. ....	5
6. Patillaje .....	7
7. Parámetros. ....	8
8. Solución de problemas .....	19


### 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 :

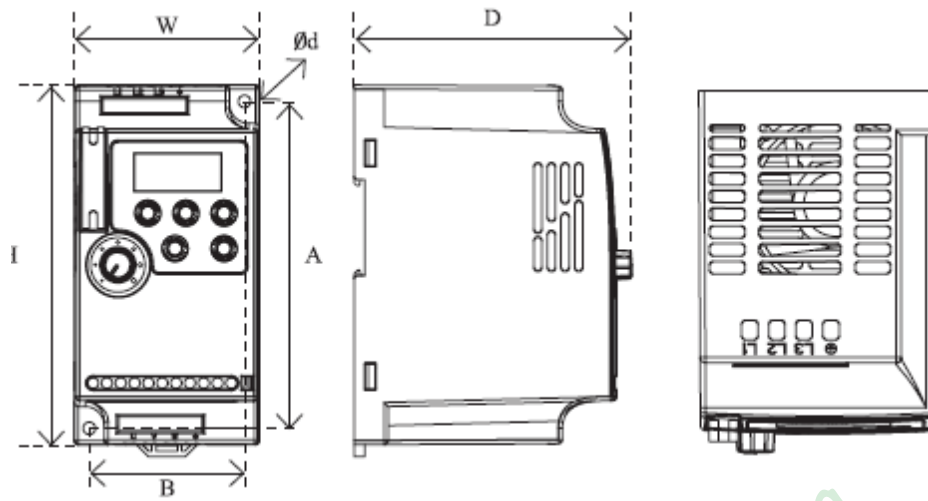
2: 1 fase AC220V.

4: 3 fases AC380V.

 Capacidad Inverter.

 Número de serie.

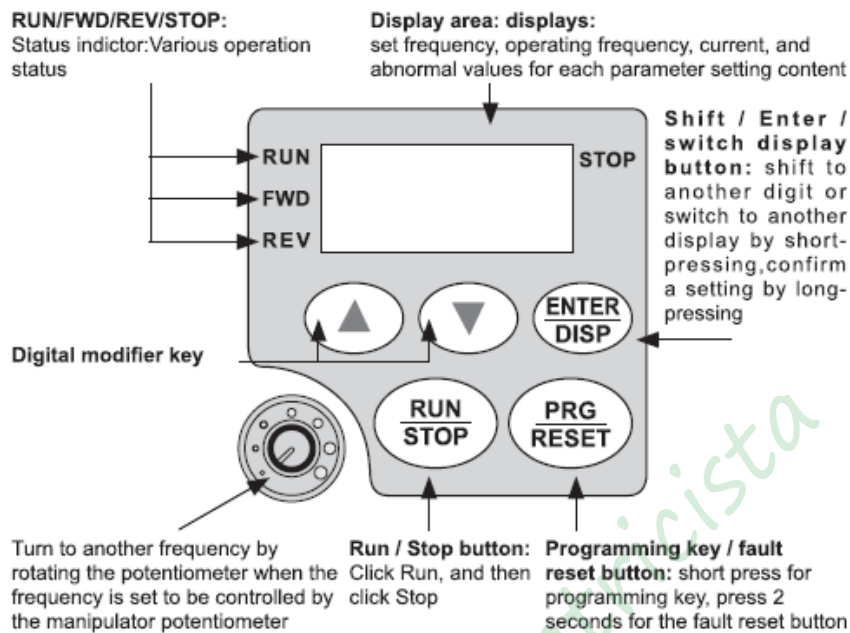
### 3. Dimensiones.



**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.



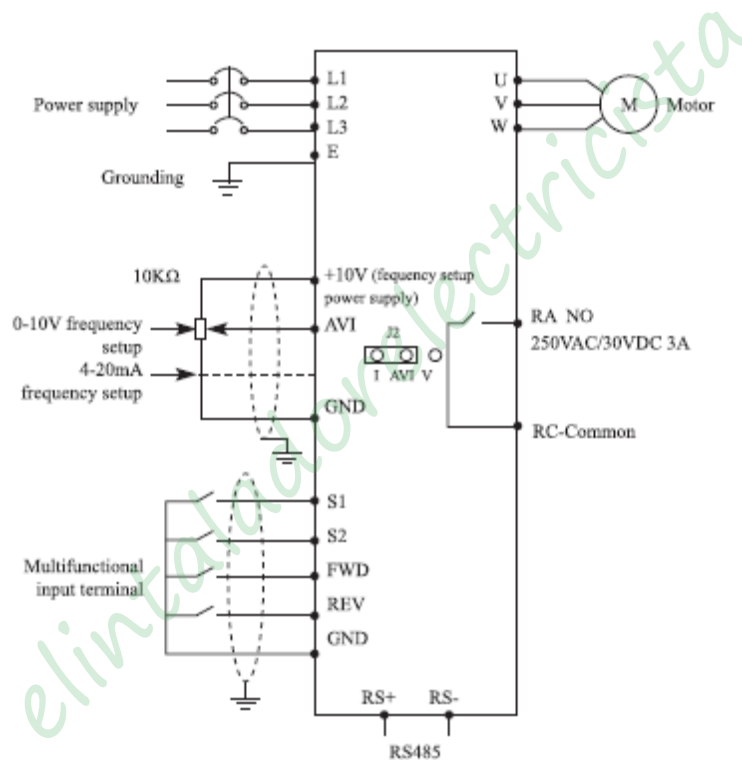
#### 5. Especificaciones del producto.

Información		RV1000
Fuente de alimentación.	<b>Calificación de tensión, Frecuencia.</b>	1PH/3PH AC 220V 50/60 Hz; 3PH AC380V 50/60 Hz
	<b>Rango tensión</b>	220V;170V~240V; 380V:330V~440V
Output	<b>Rango de tensión</b>	220V: 0~220V ; 380V: 0~380V
	<b>Rango de Frecuencia</b>	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	<b>Rango de frecuencia de salida</b>	0.10Hz~400.00Hz
	<b>Ajuste resolución de frecuencia.</b>	Entrada digital: 0.1Hz, entrada analógica: 0.1% de la frecuencia máxima de salida.
	<b>Exactitud salida frecuencia.</b>	0.1 Hz

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

Estructura	<b>Modo enfriamiento</b>	Forzado aire frio
	<b>Estructura de protección</b>	IP 20
Instalación	<b>Modo</b>	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			
	<b>P018</b>	La salida en DC tensión en el ultimo evento	Solo lectura	---	---
Funciones Basicas	<b>P100</b>	Ajuste frecuencia digital	0.00—Max.Frec	0.1	0.0
	<b>P101</b>	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
	<b>P102</b>	Selección de señal inicial	0:Panel de operación (FWD/REV/STOP) 1: I/O Terminal 2:Comunicación (RS485)	1	0
	<b>P103</b>	Selección operación bloqueo Stop	0:Modo bloqueo Stop invalido. 1:Modo bloqueo Stop Valido.	1	1
	<b>P104</b>	Selección prevención rotación inversa	0:Rotación inversa anulada. 1:Rotación inversa permitida	1	1
	<b>P105</b>	Frecuencia máxima	Frec.minima~400.00Hz	0.1	50.0
	<b>P106</b>	Frecuencia mínima	0.00~frec.maxima	0.1	0.00
	<b>P107</b>	Tiempo Aceleración 1	0~999.9s	0.1	Depende del modelo.
	<b>P108</b>	Tiempo desaceleración 1	0~999.9s	0.1	
	<b>P109</b>	V/F tensión máxima	V/F tensión intermedia ~500.0V	0.1	Depende del modelo
	<b>P110</b>	V/F frecuencia Base	V/F frecuencia intermedia~frec.máxima	0.1	50.00
	<b>P111</b>	V/F tensión intermedia	V/F tensión mínima~V/F tensión maxima	0.1	Cambiant e
<b>P112</b>	V/F frecuencia intermedia	V/F frec.mínima~V/F frecuencia base	0.01	2.50	

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

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

<b>P320</b>	Reservado	8:Stop.	1	
<b>P321(0~32)</b>	Reservado	9:Multi speed 1 10:Multi speed 2	1	
<b>P322(0~32)</b>	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	
<b>P323</b>	Reservado	0:Invalido.	1	
<b>P324</b>	Reservado	1:En marcha.	1	
<b>P325</b>	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.		
<b>P326</b>	Reservado	0:Frecuencia de salida.	1	
<b>P327</b>	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	
<b>P400</b>	Ajuste frecuencia de empujón	0.00~frecuencia máxima.	0.1	5.00
<b>P401</b>	Aceleración Time 2	0~999.9s	0.1s	10.0
<b>P402</b>	Desaceleración Time 2	0~999.9s	0.1s	10.0
<b>P403</b>	Aceleración Time 3	0~999.9s	0.1s	10.0
<b>P404</b>	Desaceleración Time3	0~999.9s	0.1s	10.0
<b>P405</b>	Aceleración Time4/Aceleración Jog Time	0~999.9s	0.1s	10.0
<b>P406</b>	Desaceleración Time4/Desaceleración Jog Time	0~999.9s	0.1s	10.0
<b>P407</b>	Valor del contador designado	0~999.9s	1	100
<b>P408</b>	Valor intermedio del contador	0~999.9s	1	50
<b>P409</b>	Limitación de aceleración de esfuerzo de torsión	0~200%	1%	150%
<b>P410</b>	Limitación de constante de velocidad de esfuerzo de torsión	0~200%	1%	00
<b>P411</b>	Sobre tensión de prevención en desaceleración	0/1	1	1
<b>P412</b>	Selección tensión	0~2	1	1

Aplicaciones secundarias

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

		de histéresis			
	<b>P434</b>	UP/DOWN frecuencia de paso	0~10.00Hz	0.1	0.1
	<b>P435</b>	UP/DOWN frecuencia opciones de memoria.	0:Memoria 1:No memoria	1	0
PLC Operaciones.	<b>P500</b>	PLC modo memoria	0~1	1	0
	<b>P501</b>	PLC modo inicio	0~1	1	0
	<b>P502</b>	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
	<b>P503</b>	Multi-speed 1	0.00~frec.maxima	0.1	20.0
	<b>P504</b>	Multi-speed 2	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	<b>P505</b>	Multi-speed 3	0.00~frec.maxima	0.1	20.0
	<b>P506</b>	Multi-speed 4	0.00~frec.maxima	0.1	30.0
	<b>P507</b>	Multi-speed 5	0.00~frec.maxima	0.1	35.0
	<b>P508</b>	Multi-speed 6	0.00~frec.maxima	0.1	20.0
	<b>P509</b>	Multi-speed 7	0.00~frec.maxima	0.1	40.0
	<b>P510</b>	Multi-speed 8	0.00~frec.maxima	0.1	45.0
	<b>P511</b>	Multi-speed 9	0.00~frec.maxima	0.1	50.0
	<b>P512</b>	Multi-speed 10	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	<b>P513</b>	Multi-speed 11	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	<b>P514</b>	Multi-speed 12	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	<b>P515</b>	Multi-speed 13	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	<b>P516</b>	Multi-speed 14	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	<b>P517</b>	Multi-speed 15	0.00~frec.maxima	0.1	10.0
	<b>P518</b>	PLC operación Time 1	0~9999s	1s	100
	<b>P519</b>	PLC operación Time 2	0~9999s	1s	100
<b>P520</b>	PLC operación Time 3	0~9999s	1s	100	
<b>P521</b>	PLC operación Time 4	0~9999s	1s	100	
<b>P522</b>	PLC operación Time 5	0~9999s	1s	0	
<b>P523</b>	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 S.0 significa cerrado	0.1s	0.0
P609	PID tiempo diferencial	0.00~20.00 S.0 significa cerrado	0.1s	0.3s	



	<b>P610</b>	PID acción longitud del paso	0.00~1.0 Hz	0.1	0.0Hz
	<b>P611</b>	PID frecuencia standby	0.00~120.0Hz (0.00Hz) 0.00Hz significa función cerrada	0.1	0.0 Hz
	<b>P612</b>	PID standby duración	0~200s	1S	10s
	<b>P613</b>	PID valor alto	0~100%	1%	0
	<b>P614</b>	PID correspondiente valor del display	0~9999	1	9999
	<b>P615</b>	PID dígit del display	1~5	1	4
	<b>P616</b>	PID dígitos decimales del display	0~4	1	2
	<b>P617</b>	PID límite superior de frecuencia	0~frec.máxima	0.1	48.00
PID OPERACIONES	<b>P618</b>	PID límite inferior de frecuencia	0~frec.máxima	0.1	20.00
	<b>P619</b>	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	<b>P700</b>	Velocidad de comunicación	0:4800bps 1:9600bps 2:19200bps 3:38400bps		1
	<b>P701</b>	Modo comunicación	0:8N1 FOR ASC 1:8E1 FPR ASC 2:8 <sup>o</sup> 1 FOR ASC 3:8N1 FOR RTU 4:8E1 FOR RTU 5:8 <sup>o</sup> 1 FOR RTU		0
	<b>P702</b>	Dirección de comunicación	0~240	1	0
Aplicaciones	<b>P800</b>	Parámetro de bloqueo de aplicaciones avanzadas	0:bloqueado 1:operativo	1	1
	<b>P801</b>	Configuración el	0~50Hz	1	1

	sistema 50/60 Hz	1~60 Hz		
<b>P802</b>	Constante o variable de esfuerzo de torsión	0:constante 1:variable	1	1
<b>P803</b>	Ajuste protección sobre tensión	Cambiante	0.1	Cambiant e
<b>P804</b>	Ajuste protección Baja tensión	Cambiante	0.1	Cambiant e
<b>P805</b>	Ajuste protección sobre temperatura	40~120 ° C	0.1	2.0
<b>P806</b>	Filtrado tiempo de corriente	0~10.0	0.1	2.0
<b>P807</b>	0-10V salida analógica baja final calibrada coefAlient	0~9999	1	-
<b>P808</b>	0-10V salida analógica alta final calibrada coefAlient	0~9999	1	-
<b>P809</b>	0-20mA salida analógica baja final calibrada coefAlient	0~9999	1	-
<b>P810</b>	0-20mA salida analógica alta final calibrada coefAlient	0~9999	1	-
<b>P811</b>	Punto de frecuencia de compensación del tiempo muerto	0.00~frec.maxima	0.01	0.0
<b>P812</b>	UP/DOWN opciones de frecuencia de memoria	0:Memoria 1:No 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>
<b>OU0</b>	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>
<b>OU1</b>	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>
<b>OU2</b>	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>
<b>OU3</b>	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
<b>LU0</b>	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.
<b>LU1</b>	Baja tensión durante la aceleración	1:Anomalia en la fuente de alimentación	1:Comprobar si existe mala conexión
<b>LU2</b>	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
<b>LU3</b>	Baja tensión durante la velocidad constante		
<b>OL0 durante parada</b>	Inversor sobrecargado	1:Sobrecarga	1:Reducir el peso de la carga o utilizar un inversor con mayor capacidad
<b>OL1 durante aceleración</b>		2:El tiempo de aceleración es corto	2:Incrementar el tiempo de aceleración
<b>OL2 durante desaceleración</b>		3:El esfuerzo de torsión se ejerce demasiado rápido	3:Reducir el esfuerzo de torsión
<b>OL3 durante velocidad constante</b>		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
<b>OT0 durante stop</b>	Motor sobrecargado	1:El motor se encuentra sobrecargado	1:Reducir el peso de la carga
<b>OT1 durante aceleración</b>		2:El tiempo de	2:Incrementar el tiempo de

OT2 durante desaceleración		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