

MAX500 series AC Drives

High performance vector control for general purpose

200V-480V 0.75-630 kW

User manual



19111006

REV : **V212**

Jun.2021



Manual del usuario del accionamiento de alto rendimiento para uso general

Precauciones de seguridad



"Warning" Indica que si no sigue las regulaciones, puede resultar en la muerte o lesiones corporales graves



"Danger" Indica que si no se sigue la normativa, resultará en la muerte o lesiones corporales graves

Declaración de seguridad

- 1) Al instalar, operar y mantener el producto, lea y siga estas precauciones de seguridad primero.
- 2) Para garantizar la seguridad de las personas y el equipo, siga todas las precauciones de seguridad descritas en el producto y en el manual al instalar, operar y mantener el producto.
- 3) Los elementos "Precaución", "Warning" y "Danger" en el manual no representan todos los elementos de seguridad que deben seguirse, sino solo como un suplemento a todas las precauciones de seguridad.
- 4) Este producto debe utilizarse en un entorno que cumpla con las especificaciones de diseño, de lo contrario puede causar un mal funcionamiento, y el mal funcionamiento o los daños a los componentes causados por el incumplimiento de las regulaciones pertinentes no están dentro del alcance de la garantía de calidad del producto.
- 5) Nuestra empresa no asumirá una responsabilidad legal por accidentes de seguridad personal y pérdidas de propiedad causadas por la operación ilegal del producto.

1. Propósito



Esta serie es adecuada para controlar el funcionamiento de velocidad variable de motores trifásicos de CA, y no se puede utilizar para motores monofásicos u otros fines, de lo contrario puede causar fallas en el inversor o incendios.

Esta serie de inversores no se puede aplicar simplemente a ocasiones directamente relacionadas con la seguridad personal, como dispositivos médicos.

2. Inspección de mercancías



Si al desembalar el producto y sus accesorios se encuentran dañados, oxidados, con signos de uso, etc., ¡no lo instale!

Al desembalar, si se encuentra agua dentro del producto, faltan piezas o hay piezas dañadas, por favor no lo instale.

Por favor, compruebe la lista de embalaje, si encuentra que la lista de embalaje no coincide con el nombre del producto, por favor, no lo instale.

3. Funcionamiento seguro



¡Está estrictamente prohibido que los no profesionales instalen, conecten, mantengan, inspeccionen o reemplacen partes del producto!

La instalación, cableado, mantenimiento, inspección o sustitución de componentes de este producto sólo puede ser realizada por profesionales que hayan recibido la formación pertinente en equipos eléctricos y tengan conocimientos eléctricos suficientes.

El instalador debe estar familiarizado con los requisitos de instalación del producto y la información técnica relacionada.

Cuando sea necesario instalar equipos con fuertes interferencias electromagnéticas, como un transformador, instale un dispositivo de protección de blindaje para evitar el mal funcionamiento de este producto.

4. Operación y mantenimiento



Cuando se establece la función de restablecimiento o reinicio automático de fallas después de una falla de energía, se deben tomar medidas de aislamiento de seguridad para el equipo mecánico, de lo contrario puede causar daños al equipo y accidentes de seguridad personal.

Después de que el inversor está conectado a la fuente de alimentación, incluso si está en estado de parada, los terminales del inversor todavía están activos y no se pueden tocar, de lo contrario existe el peligro de descarga eléctrica.

En las ocasiones en que hay frecuencia de potencia y conmutación de frecuencia variable, los dos contactores que controlan la frecuencia de potencia y la frecuencia variable deben estar entrelazados, de lo contrario el inversor se dañará.

Espere al menos 5 minutos después del apagado para asegurarse de que el condensador electrolítico del circuito principal se libere por completo, de lo contrario existe el peligro de descarga eléctrica.

Información del producto

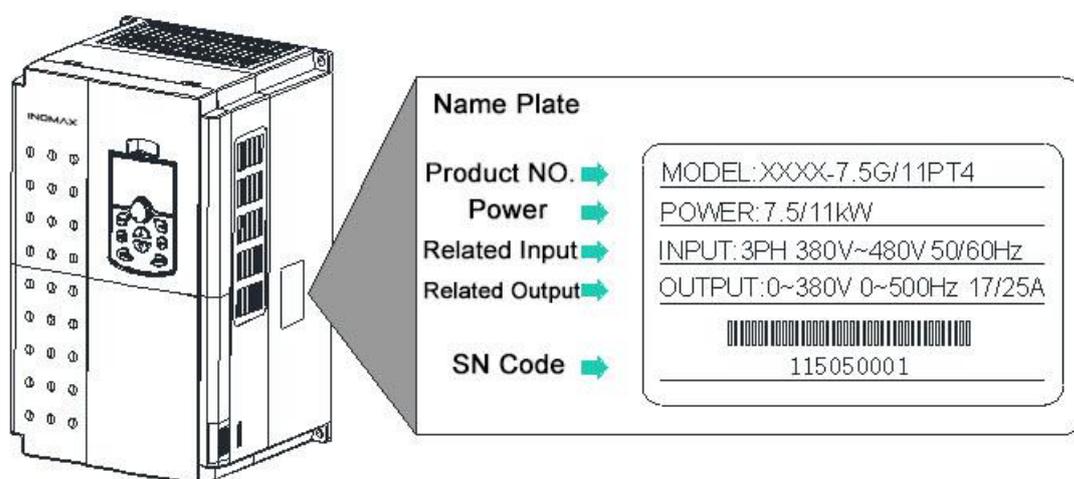
1. Comprobación del inversor

Antes de salir de fábrica, cada inversor se ha sometido a un estricto control de calidad y un embalaje anticollisión reforzado.

Después de desempacar, compruebe los siguientes artículos:

- Compruebe si el inversor ha sido dañado durante el transporte
- Compruebe si hay instrucciones en la caja de embalaje (con certificado de conformidad adjunto)
- Verifique la placa de identificación del inversor y confirme que es el modelo del producto que ordenó
- Si ha pedido los accesorios opcionales del inversor, verifique para confirmar

1-1 Placa de identificación del inversor



1-2 Descripción del número de modelo

Modelo	Capacidad de potencia	Corriente de entrada	Corriente de salida	Adaptable Motor		Tamaño del inversor
	(KVA)	(A)	(A)	KW	HP	mm
Trifásico 380V-480V, 50/60Hz						
MAX500-R75GT4	1.5	3.4	2.1	0.75	1	185*118*167
MAX500-1R5GT4	3	5	3.8	1.5	2	185*118*167
MAX500-2R2GT4	4	5.8	5.1	2.2	3	185*118*167
MAX500-3R7G/5R5PT4	5.9	10.5	9	3.7	5	185*118*167
MAX500-5R5G/7R5PT4	8.9	14.6	13	5.5	7.5	185*118*187
MAX500-7R5G/011PT4	11	20.5	17	7.5	10	247*160*190
MAX500-011G/015PT4	17	26	25	11	15	247*160*190
MAX500-015G/018PT4	21	35	32	15	20	320*220*205
MAX500-018G/022PT4	24	38.5	37	18.5	25	320*220*205
MAX500-022/030PGT4	30	46.5	45	22	30	320*220*205
MAX500-030G/037PT4	40	62	60	30	40	432*255*235

MAX500-037G/045PT4	57	76	75	37	50	432*255*235
MAX500-045G/055PT4	69	92	91	45	60	518*300*260
MAX500-055G/075PT4	85	113	112	55	75	518*300*260
MAX500-075G/090PT4	114	157	150	75	100	620*390*300
MAX500-090G/110PT4	134	180	176	90	125	620*390*300
MAX500-110G/132PT4	160	214	210	110	150	620*390*300
MAX500-132G/160PT4	192	256	253	132	175	780*480*360
MAX500-160G/185PT4	231	307	304	160	210	780*480*360
MAX500-185G/200PT4	240	340	335	185	250	855*500*360
MAX500-200G/220PT4	250	385	377	200	260	855*500*360
MAX500-220G/250PT4	280	430	426	220	300	1320*650*418
MAX500-250G/280PT4	355	468	465	250	350	1320*650*418
MAX500-280G/315PT4	396	525	520	280	370	1320*650*418
MAX500-315G/355PT4	445	590	585	315	420	1320*650*418
MAX500-355G/400PT4	500	665	650	355	470	1720*800*490
MAX500-400G/450PT4	565	785	725	400	530	1720*800*490
MAX500-450G/500PT4	630	883	820	450	600	1720*800*490
MAX500-500G/560PT4	710	1000	930	500	660	1720*800*490

Modelo	Capacidad de potencia	Corriente de entrada	Corriente de salida	Adaptable Motor		Tamaño del inversor
	(KVA)	(A)	(A)	KW	HP	mm
Trifásico 200V-240V, 50/60Hz						
MAX500-R75GT2	3	5	3.8	0.75	1	185*118*167
MAX500-1R5GT2	4	5.8	5.1	1.5	2	185*118*167
MAX500-2R2GT2	5.9	10.5	9	2.2	3	185*118*167
MAX500-3R7GT2	8.9	14.6	13	3.7	5	185*118*187
MAX500-5R5GT2	17	26	25	5.5	7.5	247*160*190
MAX500-7R5GT2	21	35	32	7.5	10	320*220*205
MAX500-011GT2	30	46.5	45	11	15	320*220*205
MAX500-015GT2	40	62	60	15	20	432*255*235
MAX500-018GT2	57	76	75	18.5	25	432*255*235
MAX500-022GT2	69	92	91	22	30	518*300*260
MAX500-030GT2	85	113	112	30	40	518*300*260
MAX500-037GT2	114	157	150	37	50	620*390*300
MAX500-045GT2	134	180	176	45	60	620*390*300
MAX500-055GT2	160	214	210	55	75	620*390*300
MAX500-075GT2	231	307	304	75	100	780*480*360

1-3 Modelo de especificación, especificación técnica

Funciones		Descripción	
	Frecuencia más alta	Control vectorial: 0 ~ 300Hz Control V / F: 0 ~ 500Hz (propósito general); 0 ~ 3200Hz (alta frecuencia)	
	Frecuencia portadora	0.5kHz ~ 16kHz La frecuencia portadora se puede ajustar automáticamente de acuerdo con las características de carga.	
	Resolución de frecuencia de entrada	Configuración digital: 0.01Hz Configuración analógica: frecuencia más alta ●0.025%	
	Método de control	Control vectorial de bucle abierto (SVC) Control vectorial de bucle cerrado (FVC) Control V/F	
	Par de arranque	0.5Hz/150% (SVC); 0Hz/180% (FVC)	
	Rango de velocidad	1:100 (SVC) 1:1000 (FVC)	1:100 (SVC) 1:1000 (FVC)
	Precisión de velocidad estable	±0,5% (VCS) ±0,02% (CVF)	±0,5% (VCS) ±0,02% (CVF)
	Precisión del control de par	±5% (CVF)	
	Capacidad de sobrecarga	Máquina tipo G: corriente nominal del 150% 60s; 180% de corriente nominal 3s.	
	Aumento de par	Máquina tipo P: 120% de corriente nominal 60s; 150% de corriente nominal 3s.	
	Curva V/F	Aumento de par automático; Aumento de par manual 0.1% ~ 30.0%	
	Separación V/F	Tres métodos: tipo lineal; tipo multipunto; Curva V/F de potencia N-ésima	
	Curva de aceleración y desaceleración	Modo de aceleración y desaceleración lineal o curva en S. Cuatro tipos de aceleración y tiempo de desaceleración 0.0 ~ 6500.0s	
	Frenado de CC	Frecuencia de frenado de CC: 0.00Hz ~ tiempo de frenado de frecuencia máxima: 0.0s ~ 36.0s	
	Control de jog	Valor de corriente de frenado: 0.0% ~ 100.0%	
	PLC, operación de múltiples velocidades	Rango de frecuencia Jog: 0.00Hz ~ 50.00Hz. El tiempo de aceleración / desaceleración del jog es 0.0s ~ 6500.0s.	
	PID incorporado	A través del PLC simple incorporado o terminal de control para lograr una operación de hasta 16 velocidades	
	Ajuste automático de voltaje (AVR)	Es conveniente realizar el sistema de control de circuito cerrado de control de procesos	
	Control de velocidad de pérdida de sobrevoltaje y sobrecorriente	Cuando el voltaje de la red cambia, puede mantener constante automáticamente el voltaje de salida	
	Función de limitación de corriente rápida	Minimice los fallos de sobrecorriente para proteger el funcionamiento normal del inversor	
	Límite y control de par	La función de "pala" limita automáticamente el par durante la operación para evitar frecuentes disparos de sobrecorriente; el modo vectorial de bucle cerrado puede realizar el control del par	
Funciones		Descripción	
Principalmente funciones	Rendimiento excepcional	Realice un control asincrónico del motor y del motor síncrono con la tecnología de control vectorial de corriente de alto rendimiento	

	Deténgase momentáneamente	Cuando se produce un corte de energía instantáneo, la energía de retroalimentación de carga se utiliza para compensar la caída de voltaje y mantener el inversor para que continúe funcionando durante un corto período de tiempo.
	Límite de corriente rápido	Evite fallos frecuentes de sobrecorriente del inversor
	E/S virtual	Cinco grupos de entrada y salida virtuales pueden realizar un control lógico simple
	Control de temporización	Función de control de tiempo: establecer rango de tiempo 0.0Min ~ 6500.0Min
	Conmutación multimotor	Dos conjuntos de parámetros del motor pueden realizar el control de conmutación de dos motores
	Compatibilidad con bus multiproceso	Admite una variedad de buses de campo: R S-4 8 5, C A N I n k CANopen, etc.
	Protección contra sobrecalentamiento del motor	Entrada analógica extendida A I 3 Entrada del sensor de temperatura del motor PT100 , PT1000
	Compatibilidad con varios codificadores	Soporte de codificadores diferenciales, colector abierto, UVW, resolver, seno y coseno
	Origen del comando	Configuración del panel de control, configuración del terminal de control, configuración de comunicación y hay muchas formas de cambiar
	Fuente de frecuencia	10 tipos de fuentes de frecuencia: configuración digital, configuración de voltaje analógico, configuración de corriente analógica, configuración de pulso, configuración de puerto serie. Se puede cambiar de varias maneras
Corriente	Fuente de frecuencia auxiliar	10 tipos de fuentes de frecuencia auxiliares. Realización flexible de ajuste fino de frecuencia auxiliar y síntesis de frecuencia
	Terminal de entrada	estándar: 6 terminales de entrada digital, uno de los cuales admite entrada de pulso de alta velocidad de hasta 100 kHz 2 terminales de entrada analógica, 1 solo admite entrada de voltaje de 0 ~ 10V, 1 admite entrada de voltaje de 0 ~ 10V o entrada de corriente de 0 ~ 20mA Expansión: 3 terminales de entrada digital 1 terminal de entrada analógica, soporte de entrada de voltaje -10 ~ 10V (PT100 \ PT1000)
	Terminal de salida	estándar: 1 terminal de salida de pulso de alta velocidad (el tipo de colector abierto es opcional), admite una salida de señal de onda cuadrada de 0 ~ 100 kHz 1 terminal de salida digital 1 terminal de salida de relé 1 terminal de salida analógica, soporte de salida de corriente de 0 ~ 20mA o salida de voltaje de 0~10V Expansión: 1 terminal de salida digital 1 terminal de salida de relé 1 terminal de salida analógica, soporte de salida de corriente de 0 ~ 20mA o salida de voltaje de 0~10V
Y pantalla	Pantalla LED	Mostrar parámetros, información de estado, información de fallos, etc.

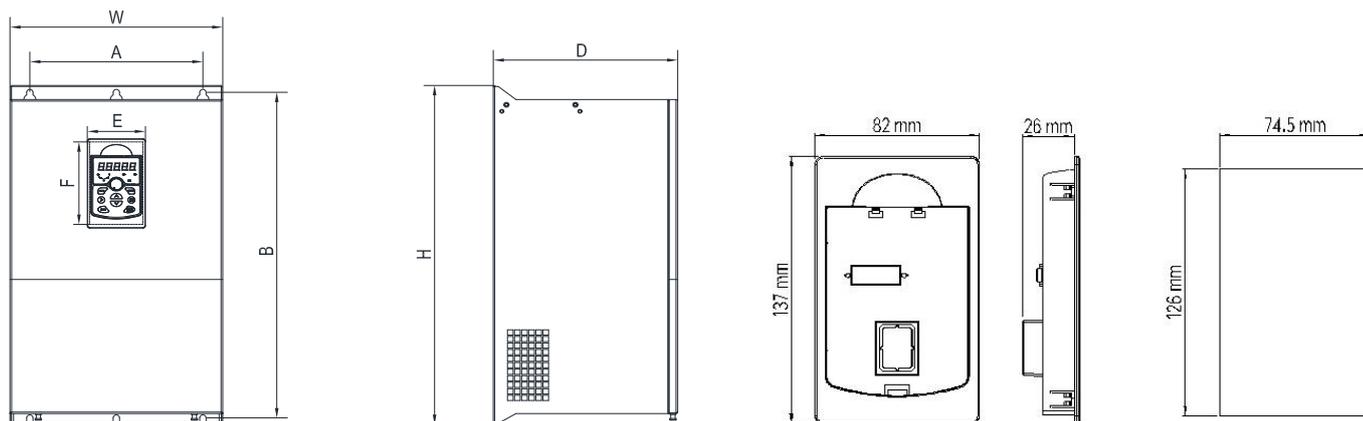
	Bloqueo de llave y selección de funciones	Realizar bloqueo parcial o total de llaves, definir el rango de algunas llaves
	Función protectora	Detección de cortocircuitos del motor de encendido, protección contra pérdida de fase de entrada y salida, protección contra sobrecorriente, protección contra sobretensión, protección contra subtensión, protección contra sobrecalentamiento, protección contra sobrecarga, etc.
Medio ambiente	Lugar de uso	En interiores, no expuestos a la luz solar directa, libres de polvo, gases corrosivos, gases inflamables, neblina de aceite, vapor de agua, goteo de agua o sal, etc., la altitud es inferior a 1000m
	Temperatura ambiente	-10 °C ~ + 50 °C (la temperatura ambiente es de 40 °C ~ 50 °C, use con la reducción)
	Vibración de humedad	La humedad es inferior al 95% HR, sin condensación, la vibración es inferior a 5,9 m / s ² (0,6 g)
	temperatura de almacenamiento	-20°C ~+60°C

Instalación

2.1 Dimensiones del producto y dimensiones de instalación

2. Tamaño de instalación de arrastre inferior del

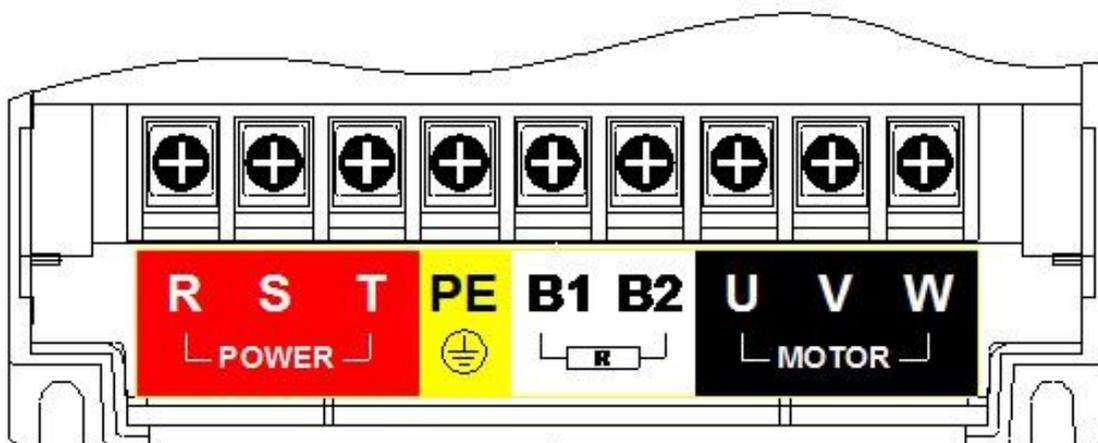
cuadro de operación externo (accesorio opcional)



Tipo de modelo	Dimensiones de instalación		Dimensiones del inversor			Apertura de instalación (mm)
	A (mm)	B (mm)	H (mm)	W (mm)	D (mm)	
MAX500-R75GT4	107	175	185	118	167	4.5
MAX500-1R5GT4						
MAX500-2R2GT4						

MAX500-3R7G/5R5PT4								
MAX500-5R5G/7R5PT4		107	175	185	118	187	4.5	
MAX500-7R5G/011PT4		148	235	247	160	190	5.5	
MAX500-011G/015PT4								
MAX500-015G/018PT4		205	305	320	220	205	5.5	
MAX500-018G/022PT4								
MAX500-022/030PGT4								
MAX500-030G/037PT4		180	416	432	255	234.5	7	
MAX500-037G/045PT4								
MAX500-045G/055PT4								
MAX500-055G/075PT4		244	497	518	300	260	9	
MAX500-075G/090PT4								
MAX500-090G/110PT4		300	598	620	390	300	11	
MAX500-110G/132PT4								
MAX500-132G/160PT4								
MAX500-160G/185PT4		350	745	780	480	360	12	
MAX500-185G/200PT4								
MAX500-200G/220PT4	Ahorcami	400	830	855	500	360	12	
MAX500-220G/250PT4	Gabinete	/	/	1138.4	500	360	/	
MAX500-250G/280PT4								
MAX500-280G/315PT4	Ahorcami	480	942	970	650	418	13	
MAX500-315G/355PT4								
MAX500-355G/400PT4								
MAX500-400G/450PT4								
MAX500-450G/500PT4	Gabinete	/	/	1320	650	418	/	
MAX500-500G/560PT4								
MAX500-185G/200PT4								
MAX500-200G/220PT4								
MAX500-220G/250PT4	Gabinete	/	/	1720.4	800	490	/	
MAX500-250G/280PT4								
MAX500-280G/315PT4								
MAX500-315G/355PT4								
MAX500-355G/400PT4								

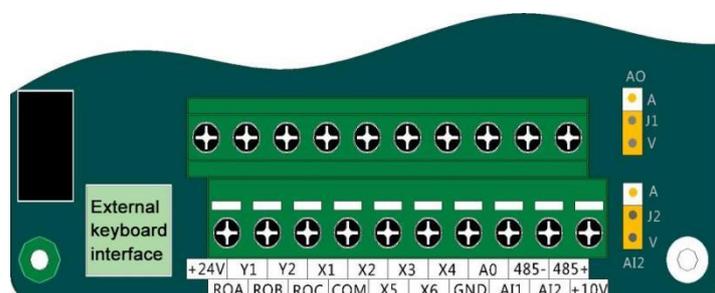
2.2. Diagrama esquemático de los terminales del circuito principal



2.3 Terminal de entrada de alimentación del circuito principal

Terminal	Nombre del terminal			Descripción de la función terminal
	22KW y menos	30-37KW	45KW y superior	
R S T	Terminal de entrada de alimentación del circuito principal			Terminal de entrada AC 380V 3 fase
L N				Terminal de entrada AC 220V 1 fase
U V W	Terminal de salida del inversor			Conéctelo con un motor de CA trifásico
P	Not este terminal	Not este terminal	Terminal 1 del reactor de CC	B1, B2 conectar con el terminal de resistencia de frenado, (+),(-) conectar con el terminal de la unidad de frenado, P, (+) conectar con el reactor de CC, es necesario eliminar el enlace corto entre P y (+) cuando se realiza la conexión
(+) o B1	Terminal de resistencia de frenado 1	/	Terminal 2 del reactor de CC	
(-)	Not este terminal	Terminal 1 de la unidad de frenado		
B2	Terminal de resistencia de frenado 2	Terminal 2 de la unidad de frenado		
		Not este terminal		
PEI	Terminal terrestre			Asegúrese de que la terminal no tome tierra

2.4 Terminal de entrada de potencia del circuito de control

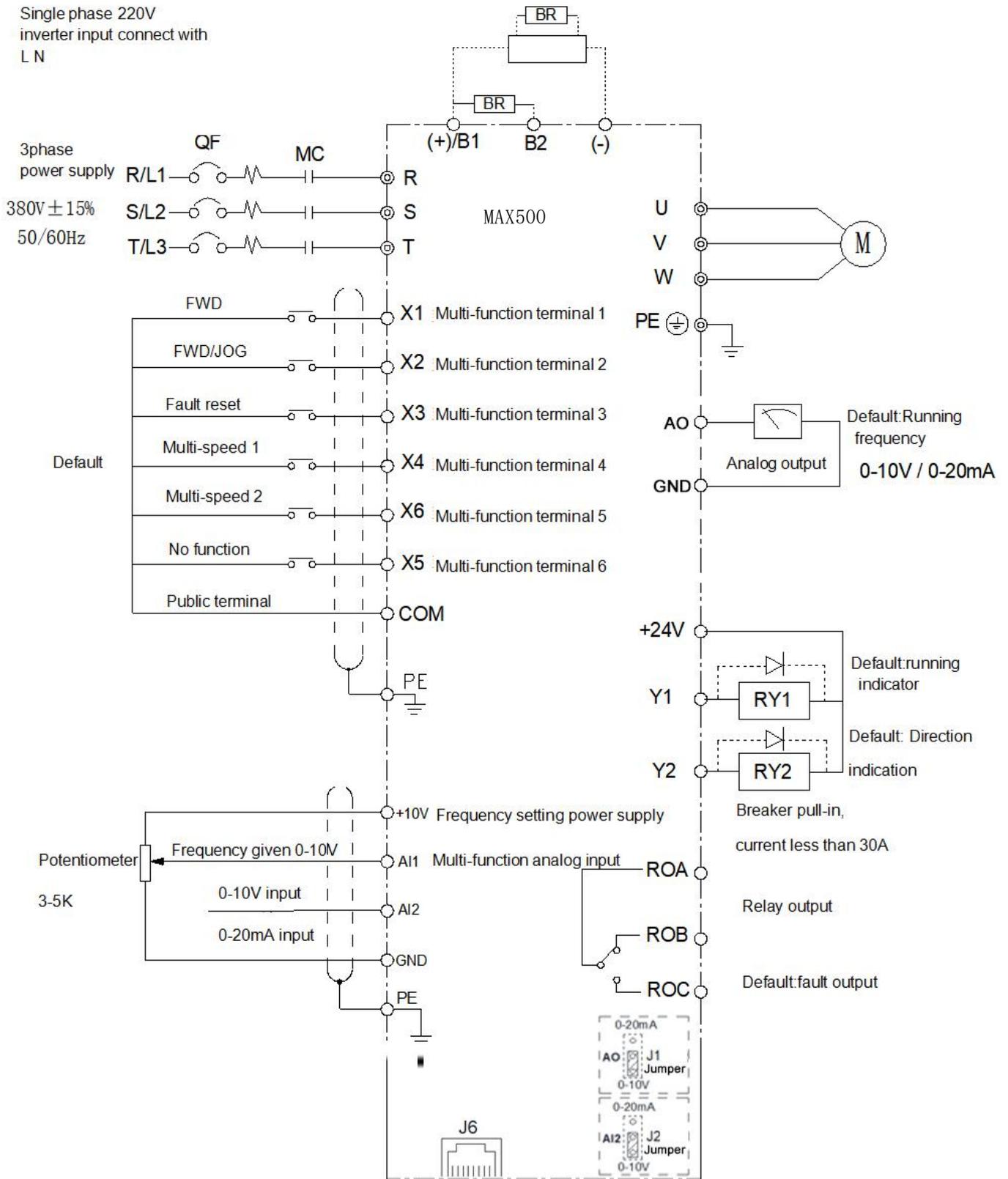


Tipo	Terminal	Nombre del terminal	Descripción y valor predeterminado
Terminal de entrada muti	X1	Terminal de entrada multifunción 1	Valor predeterminado: forward
	X2	Terminal de entrada multifunción 2	Valor predeterminado: invertir
	X3	Terminal de entrada multifunción 3	Valor predeterminado: Sin función
	X4	Terminal de entrada multifunción 4	Valor predeterminado: Sin función
	X5	Terminal de entrada multifunción 5	Valor predeterminado: Sin función
	X6	Terminal de entrada multifunción 6	Valor predeterminado: Sin función, se puede utilizar como entrada de pulso de alta velocidad
	.COM	Terminal común	Terminal común de entrada multifunción, tierra de

			referencia de alimentación de +24V
Entrada analógica	AI1	Entrada analógica 1	Entrada de 0 ~ 10V
	AI2	Entrada analógica 2	Entrada de 0 ~ 10V / 0 ~ 20mA (el puente J2 es opcional)
	+10V	Fuente de alimentación para ajuste de cantidad analógica	+10V DC 10mA (potenciómetro 3~5K)
	GND	Tierra de referencia analógica	Entrada y salida analógica de referencia a tierra
Salida multifunción	Y1	Terminal de salida multifunción 1	Valor predeterminado: estado de ejecución
	Y2	Terminal de salida multifunción 2	Valor predeterminado: sin salida, se puede utilizar como salida de pulso de alta velocidad
	ROA	Salida de relé	Valor predeterminado: salida de fallo del inversor
	ROBAR	ROA-ROB normalmente cerrado	
	ROC	ROA-ROC normalmente abierto	
Salida analógica	AO		Salida de 0 ~ 10V / 0 ~ 20mA (el puente J1 es opcional)
Entrada	+24V		GND es el terreno de referencia
Comunicación	485+	Terminal de salida analógica	+24V DC 100mA COM es la toma de tierra.
	485-	Fuente de alimentación de +24V	

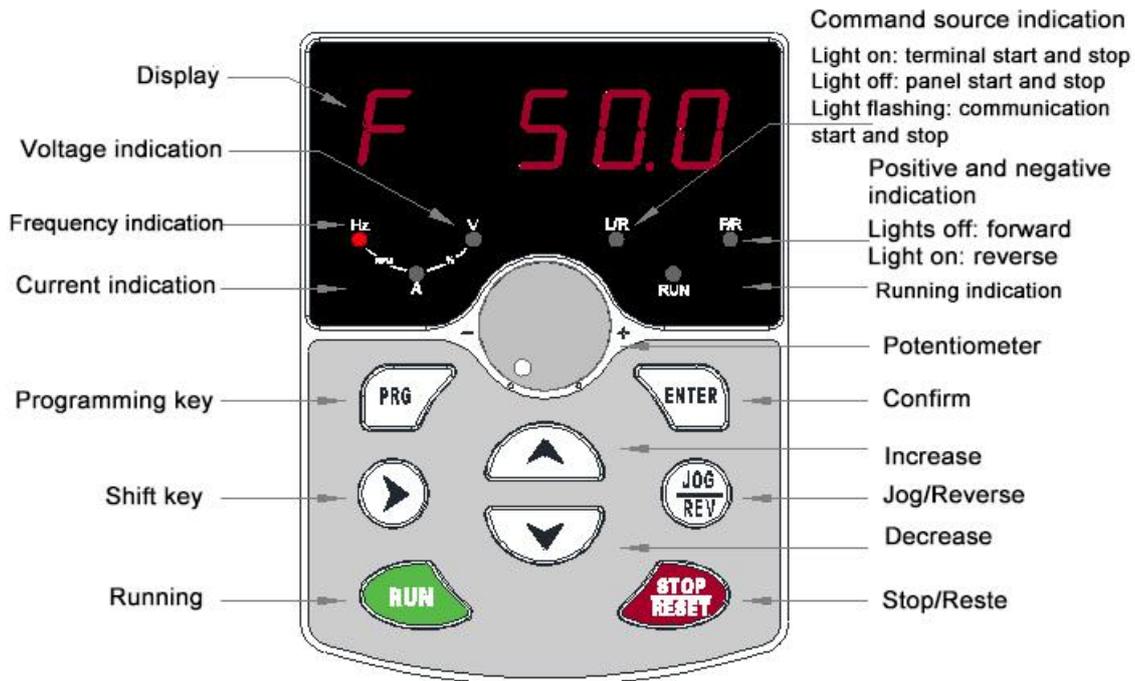
3. Cableado estándar

Single phase 220V
inverter input connect with
L N



4. Funcionamiento básico y ejecución de prueba

4.1 Descripción del teclado



4.2 Descripción de la luz indicadora del teclado

Indicator status	Status Description
RUN Running lights	Light off: stop
	Light on: Running
L/R Run command indicator	Light off: Keypad control
	Light on: Terminal control
	Flashing: Communication control
F/R Positive and negative indicator	Light off: Forward running
	Light on: Reverse
 Unit indicator	Light on: shows frequency
	Light on: shows current
	Light on: shows voltage
	Hz/A light on: show motor running RPM
	A/V light on: shows percentage

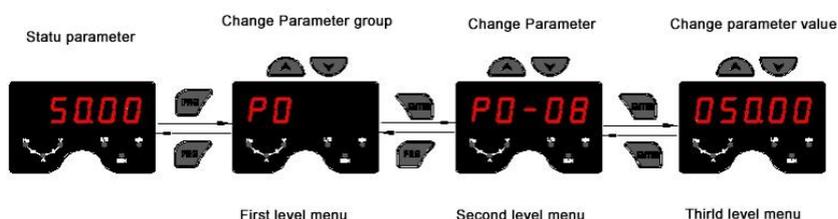
a) 1. Instrucciones del teclado

Descripción de la función del botón

Botón	Nombre	Función
PRG	Tecla de programación	Entra o sal del menú del primer nivel.
ENTRAR	Entrar	Ingrese a la pantalla del menú paso a paso y confirme los parámetros de configuración.
	Clave de incremento	Incremento de datos o código de función.
	Clave de decremento	Decremento de datos o códigos de función.
	Tecla de mayúsculas	En la interfaz de visualización de parada y la interfaz de visualización en ejecución, los parámetros de visualización se pueden seleccionar cíclicamente; Al modificar los parámetros, se puede seleccionar la posición de modificación de los parámetros.
CORRER	Tecla de ejecución	En el modo de operación del teclado, se utiliza para ejecutar la operación.
DETENER/R ESTABLECE R	Detener/restablecer	En el estado de ejecución, al presionar esta tecla se puede usar para detener la operación en ejecución; en el estado de alarma de falla, se puede usar para restablecer la operación; las características de esta clave están restringidas por el código de función P7-02.
JOG/REV	Tecla de selección multifunción	De acuerdo con P7-01 para la selección de conmutación de funciones, puede cambiar rápidamente la fuente y la dirección del comando.

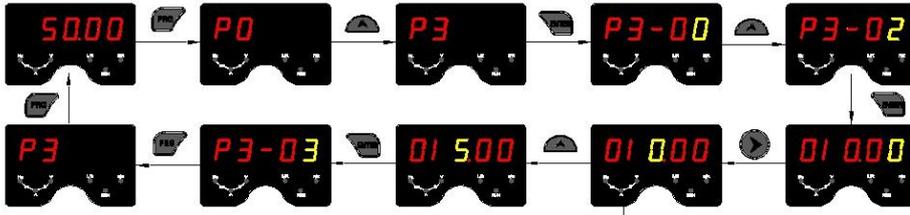
b) Instrucciones de modificación del código de función

El panel de control del inversor adopta una estructura de menú de tres niveles para la configuración de parámetros y otras operaciones. Los menús de tres niveles son: grupo de parámetros de función (menú de primer nivel) → código de función (menú de segundo nivel) → valor de configuración de código de función (menú de tercer nivel). El flujo de operación se muestra en la siguiente figura.



Nota: Cuando opere en el menú de tercer nivel, puede presionar PRG o ENTER para volver al menú de segundo nivel. La diferencia entre los dos es: presione la tecla ENTER para guardar los parámetros establecidos y regrese al menú secundario y transfiera automáticamente al siguiente código de función; mientras que al presionar la tecla PRG volverá directamente al menú secundario sin almacenar los parámetros, y volverá al código de función actual.

Ejemplo: Un ejemplo de cambio del código de función P3-02 de 10.00Hz a 15.00Hz. (Los caracteres negros indican bits parpadeantes)



En el menú del tercer nivel, si el parámetro no tiene un bit de parpadeo, significa que el código de la función no se puede modificar. Las posibles razones son:

- 1) Este código de función es un parámetro no modificable. Tales como parámetros de prueba reales, parámetros de registro de ejecución, etc.
- 2) Este código de función no se puede modificar en el estado de ejecución, y sólo se puede modificar después de detenerse.

Parámetro de función

PP-00 se establece en un valor distinto de cero, es decir, se establece la contraseña de protección de parámetros. El menú de parámetros debe introducirse después de introducir correctamente la contraseña. Para cancelar la contraseña, establezca PP-00 en 0.

"☆": Indica que este parámetro se puede cambiar mientras el inversor está en funcionamiento o detenido.

"★": Indica que este parámetro no se puede cambiar mientras el inversor está funcionando.

"●": indica que este parámetro es solo el valor de registro real detectado y no se puede cambiar.

5-1 Parámetro de función básica

Grupo P4: Terminal de entrada				
Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
P4-00	Selección de la función de terminal X1	0: Sin función	1	★
P4-01	Selección de la función del terminal X2	1: Hacia adelante	2	★
P4-02	Selección de la función Terminal X3	2: Marcha atrás	0	★
P4-03	Selección de la función de terminal X4	3: Funcionamiento de tres líneas	0	★
P4-04	X6 Selección de función de terminal	4: Giro hacia adelante	0	★
P4-05	X5 Selección de la función Terminal	5: Marcha atrás	0	★
P4-06	Selección de la función del terminal X7	6: Terminal UP	0	★
P4-07	Selección de la función Terminal X8	7: Terminal DOWN	0	★
P4-08	Selección de la función del terminal X9	8: Parada gratuita 9: Restablecimiento de errores 10: Ejecutar pausa 11: Fallo externo normalmente entrada abierta 12: Multivelocidad 1 13: Multi-velocidad 2 14: Multi-velocidad 3 15: Multi-velocidad 4 16: Selección del tiempo de aceleración/desaceleración 1 17: Selección del tiempo de aceleración/desaceleración 2 18: Conmutación de la fuente de frecuencia 19: La configuración UP/DOWN del teclado está desactivada (terminal\teclado) 20: Ejecutar modificador de comando 21: Prohibición de aceleración/desaceleración 22: Pausa PID 23: Restablecimiento del PLC 24: pausa de frecuencia de oscilación 25: entrada de contador 26: Restablecimiento del contador 27: Entrada de recuento de longitud 28: Restablecimiento de longitud 29: Control de par prohibido 30: Entrada de frecuencia de pulso 31: Freno DC inmediato 32: Freno DC inmediato 33: Fallo externo entrada normalmente cerrada 34: Si este terminal es válido, se permite la modificación de frecuencia; si el estado del terminal no es válido, se prohíbe la modificación de frecuencia. 35: La dirección de acción PID se invierte 36: Terminal de aparcamiento exterior 1 37: Interruptor de comando de control 2 38: Pausa de la integración PID 39: Fuente de frecuencia X y conmutación de frecuencia preestablecida 40: Fuente de frecuencia Y y conmutación de frecuencia preestablecida 43: Cambio de parámetros PID 44: Error 1 definido por el usuario 45: Error 2 definido por el usuario 46: Conmutación de control de velocidad/par 47: Parada de emergencia 48: Terminal de aparcamiento exterior2 49: Desaceleración DC frenado 50: Este tiempo de ejecución se borra. 51: Conmutación de dos hilos/tres hilos 52: La rotación inversa está prohibida	0	★
P4-10	Tiempo del filtro del terminal de entrada	0.000s ~ 1.000s	0,10 segundos	☆
P4-11	Modo de comando de terminal	0: tipo de dos hilos 1: Tipo 2 de dos hilos 2: Tipo de tres hilos 1	0	★

		3: Tipo de tres hilos 2		
P4-12	Tasa de cambio de UP/DOWN del terminal	0.001Hz/s~65.535Hz/s	1.00Hz/s	☆
P4-13	Entrada mínima de AI Curve 1	0.00V ~ P4-15	0.00V	☆
P4-14	Curva AI 1 valor mínimo de entrada correspondiente	-100.0% ~ + 100.0%	0.0%	☆
P4-15	Entrada máxima de AI Curve 1	P4-13~+10.00V	10,00 V	☆
P4-16	Curva AI 1 valor máximo de entrada correspondiente	-100.0% ~ + 100.0%	100.0%	☆
P4-17	AI1 Tiempo de filtrado	0.00s ~ 10.00s	0,10 segundos	☆
P4-18	Entrada mínima de AI Curve 2	0.00V ~ P4-20	0.00V	☆
P4-19	Curva AI 2 valor mínimo de entrada correspondiente	-100.0% ~ + 100.0%	0.0%	☆
P4-20	Entrada máxima de AI Curve 2	P4-18~+10.00V	10,00 V	☆
P4-21	Curva AI 2 valor máximo de entrada correspondiente	-100.0% ~ + 100.0%	100.0%	☆
P4-22	AI2 Tiempo de filtrado	0.00s ~ 10.00s	0,10 segundos	☆
P4-23	Entrada mínima de AI Curve 3	-10.00V ~ P4-25	0V	☆
P4-24	Curva AI 3 valor mínimo de entrada correspondiente	-100.0% ~ + 100.0%	0%	☆
P4-25	Entrada máxima de AI Curve 3	P4-23~+10.00V	10,00 V	☆
P4-26	Curva AI 1 valor máximo de entrada correspondiente	-100.0% ~ + 100.0%	100.0%	☆
P4-27	AI3 Tiempo de filtrado	0.00s ~ 10.00s	0,10 segundos	☆
P4-28	Entrada mínima de pulso	0.00kHz ~ P4-30	0,00 kHz	☆
P4-29	Valor correspondiente de entrada mínima de pulso	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
P4-30	Entrada máxima de pulso	P4-28 ~ 100.00kHz	50,00 kHz	☆
P4-31	Valor correspondiente de entrada máxima de pulso	-100.0% ~ 100.0%	100.0%	☆
P4-32	Tiempo de filtrado de entrada de pulsos	0.00s ~ 10.00s	0,10 segundos	☆
P4-33	Selección de curvas de IA	Unidad: selección de curva AI1 1: curva 1 (2 puntos, P4-13 a P4-16) 2: Curva 2 (2 puntos, P4-18 a P4-21) 3: Curva 3 (2 puntos, P4-23 a P4-26) 4: Curva 4 (4 puntos, A6-00 a A6-07) 5: Curva 5 (4 puntos, A6-08 a A6-15) Diez: selección de curva AI2, ibid. Cientos: selección de curva AI3, ibid.	H.321	☆
P4-34	AI Por debajo de la selección de configuración de entrada mínima	Dígito de unidad: AI1 es inferior a la selección de configuración de entrada mínima 0: correspondiente a la configuración de entrada mínima 1:0.0% Diez dígitos: AI2 es inferior a la selección de configuración de entrada mínima, la misma que la anterior cientos: AI3 es inferior a la selección de configuración de entrada mínima, la misma que la anterior	H.000	☆
P4-35	Tiempo de retardo del terminal de entrada X1	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	★
P4-36	Tiempo de retardo del terminal de entrada X2	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	★
P4-37	Tiempo de retardo del terminal de entrada X3	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	★
P4-38	Selección de modo válido del terminal de entrada 1	Dígito de la unidad: X1 Dígito de diez: X2 Dígito de cien: X3 Miles de dígitos: X4 millones: X6 0: El terminal X está conectado a COM y la desconexión no es válida. 1: El terminal X y la conexión COM no son válidos, la desconexión es válida.	00000	★
P4-39	Terminal de entrada de modo válido selección 2	Unidad: X5 Diez: X7 Cien: X8 Mil: X9 0: El terminal X está conectado a COM y la desconexión no es válida. 1: El terminal X y la conexión COM no son válidos, la desconexión es válida.	00000	★

Grupo P5: Terminal de salida

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
P5-00	Selección del modo de salida Y2	0: Salida de pulso 1: Salida del interruptor	1	☆
P5-01	Selección de la función de salida del interruptor Y2	0: Sin función 1: El inversor está funcionando 2: Salida de apagado de fallas 3: Detección de nivel de frecuencia FDT1 4: Frecuencia de llegada 5: Operación de velocidad cero 6: Prealarma de sobrecarga del motor 7: Prealarma de sobrecarga del inversor 8: Establecer el valor para llegar 9: Especifique el valor que desea llegar 10: Longitud alcanzada 11: Ciclo PLC completado 12: Alcance del tiempo de ejecución acumulado 13: Límite de frecuencia 14: Límite de par 15: Listo para funcionar 16: AI1>AI2 17: Llegada de frecuencia límite superior 18: Llega la frecuencia límite inferior (no hay salida cuando se detiene) 19: Salida de estado de subtensión 20: Configuración de comunicación 23: 2 en operación de velocidad cero (también salida al detenerse) 24: Tiempo de encendido acumulado 25: Detección de nivel de frecuencia FDT2 26: La frecuencia 1 alcanza la salida 27: La frecuencia 2 alcanza la salida 28: La corriente 1 alcanza la salida 29: La corriente 2 alcanza la salida 30: El tiempo llega a la salida 31: La entrada AI1 supera el límite	0	☆
P5-02	Selección de la función de salida del relé	32: Descarga 33: Inversión inversa 34: Estado actual cero 35: Temperatura del módulo alcanzada 36: Desbordamiento de corriente de salida 37: Llega la frecuencia límite inferior (parada de salida también) 38: Salida de advertencia de error (continuar ejecutándose) 39: Prealarma de sobrecalentamiento del motor 40: Llega este tiempo de ejecución	2	☆
P5-03	Selección de la función de salida de relé 2 (opcional)		0	☆
P5-04	Selección de la función de salida del interruptor Y1		1	☆
P5-05	Selección de la función de salida del interruptor Y3 (opcional)		4	☆
P5-06	Selección de la función de salida de pulso Y2		0	☆
P5-07	AO Selección de la función de salida	0: frecuencia de ejecución 1: configuración de la frecuencia 2: Corriente de salida 3: Par de salida (valor absoluto) 4: Potencia de salida 5: Voltaje de salida 6: Entrada de pulso (100.0% corresponde a 100.0kHz) 7: AI1 8: AI2 9: AI3 (extendido) 10: longitud 11: Registrar el valor 12: Ajustes de comunicación 13: Velocidad del motor	0	☆
P5-08	AO2 Selección de la función de salida (opcional)	14: Corriente de salida (la corriente de salida 55KW y por debajo del 100% corresponde a 100.0A, 75KW y por encima del 100% corresponde a 1000.0A) 15: Voltaje de salida (según el voltaje del bus 1000.0V correspondiente al 100%)	1	☆
P5-09	Y2 Salida de pulsos Frecuencia máxima	0.01kHz~100.00kHz	50,00 kHz	☆
P5-10	AO Coeficiente de compensación cero	-100.0% ~ + 100.0%	0.0%	☆
P5-11	Ganancia AO	-10.00~+10.00	1.00	☆
P5-12	Coeficiente de polarización cero AO2 extendido	-100.0% ~ + 100.0%	0.0%	☆
P5-13	Ganancia extendida de AO2	-10.00~+10.00	1.00	☆

P5-17	Tiempo de retardo de salida Y2	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	☆
P5-18	Tiempo de retardo de salida del relé	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	☆
P5-19	Tiempo de retardo de relé 2	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	☆
P5-20	Y1 Tiempo de retardo de salida	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	☆
P5-21	Y3 Tiempo de retardo (expansión)	0.0s ~ 3600.0s	0.0s	☆
P5-22	Selección de estado válido del terminal de salida	Unidad: Y2 Diez; Relé Cien's; Relé 2 Miles: Y1 Diez mil dígitos: Y3 0: El terminal de salida está conectado a COM y la desconexión no es válida. 1: El terminal de salida no está conectado a COM y la desconexión es válida.	00000	☆

Grupo P6: Control de inicio y parada

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
P6-00	Modo de inicio	0: Inicio directo 1: Reinicio del seguimiento de velocidad 2: Inicio de preexcitación (máquina asíncrona de CA)	0	☆
P6-01	Método de seguimiento de velocidad	0: Comience desde la frecuencia de parada 1: Comience a velocidad cero 2: Comenzando con la frecuencia máxima	0	★
P6-02	Seguimiento de velocidad	1~100	20	☆
P6-03	Frecuencia de inicio	0.00Hz~10.00Hz	0,00Hz	☆
P6-04	Tiempo de espera de frecuencia de inicio	0.0s ~ 100.0s	0.0s	★
P6-05	Arranque de corriente de frenado de CC	0% ~ 100%	50%	★
P6-06	Tiempo de frenado de CC de arranque	0.0s ~ 100.0s	0.0s	★
P6-07	Aceleración y desaceleración	0: Aceleración/desaceleración lineal 1: Aceleración/desaceleración de la curva S A 2: Aceleración y desaceleración de la curva S B	0	★
P6-08	Relación de tiempo inicial de la curva S	0.0%~(100.0%-P6-09)	30.0%	★
P6-09	Relación de tiempo máxima de la curva S	0.0% ~ (100.0% -P6-08)	30.0%	★
P6-10	Modo de parada	0: Parada de desaceleración 1: parada libre	0	☆
P6-11	Detener la frecuencia de arranque de frenado de CC	0.00Hz~Frecuencia máxima	0,00Hz	☆
P6-12	Tiempo de espera del freno de CC	0.0s ~ 100.0s	0.0s	☆
P6-13	Corriente de frenado de CC en parada	0% ~ 100%	50%	☆
P6-14	Tiempo de frenado de CC en parada	0.0s ~ 100.0s	0,2s	☆
P6-15	Tasa de uso de frenos	0% ~ 100%	100%	☆
P6-18	Corriente de seguimiento de velocidad	30% ~ 200%	Dependiente del modelo	★
P6-21	Tiempo de desmagnetización	0.0 ~ 5.0s	Dependiente del modelo	★
P6-23	Función AVR	0: No efectivo 1: Solo desaceleración efectiva 2: Totalmente efectivo	2	☆

Grupo P7: Teclado y pantalla

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
P7-01	Botón JOG/REV	0: La clave JOG/REV no es válida 1: Comando de teclado y cambio de comando de terminal (comunicación) 2: Conmutación hacia adelante y hacia atrás 3: Rotación hacia adelante 4: Marcha atrás	0	★
P7-02	Selección de funciones	0: Solo es válido el comando de botón bajo el comando de teclado. 1: La parada del botón es válida bajo cualquier circunstancia	1	☆
P7-03	Botón STOP/RESET	0000~FFFF Bit0: Frecuencia de funcionamiento 1 (Hz) Bit1: Ajuste de	1F	☆

		la frecuencia (Hz) Bit2: Voltaje de bus (V) Bit3: Voltaje de salida (V) Bit4: Corriente de salida (A) Bit5: Potencia de salida (kW) Bit6: Par de salida (%) Bit7: Estado de entrada Bit8: Estado de salida Bit9: Voltaje AI1 (V) Bit10: voltaje AI2 (V) Bit11: voltaje AI3 (V) Bit12: Valor de recuento Bit13: Valor de longitud Bit14: Visualización de la velocidad de carga Bit15: Configuración de PID		
P7-04	Parámetro 2 de la pantalla de funcionamiento LED	0000~FFFF Bit0: Retroalimentación PID Bit1: Etapa del PLC Bit2: Frecuencia de entrada de pulso (kHz) Bit3: Frecuencia de funcionamiento 2 (Hz) Bit4: tiempo de ejecución restante Bit5: Voltaje de precorrección AI1 (V) Bit6: Voltaje de precorrección AI2 (V) Bit7: Voltaje de precorrección AI3 (V) Bit8: Velocidad de línea Bit9: Tiempo de encendido actual (hora) Bit10: Tiempo de ejecución actual (mín.) Bit11: Frecuencia de pulso de entrada PULSE (Hz) Bit12: Valor de ajuste de comunicación Bit13: Velocidad de retroalimentación del codificador (Hz) Bit14: Frecuencia principal X Display (Hz) Bit15: Pantalla Y de frecuencia auxiliar (Hz)	0	☆
P7-05	Parámetros de visualización de parada LED	0000~FFFF Bit00: Establecer frecuencia (Hz) Bit01: Voltaje del bus (V) Bit02: estado de entrada X Bit03: Estado de salida Bit04: Voltaje AI1 (V) Bit05: Voltaje AI2 (V) Bit06: voltaje AI3 (V) Bit07: valor de recuento Bit08: Valor de longitud Bit09: etapa del PLC Bit10: Velocidad de carga Bit11: Configuración de PID Bit12: frecuencia de pulso de entrada PULSE (kHz)	33	☆
P7-06	Factor de visualización de la velocidad de carga	0.0001~6.5000	1.0000	☆
P7-07	Temperatura del disipador térmico del módulo	0.0 °C ~ 100.0 °C	-	●
P7-08	ID del producto	-	-	●
P7-09	Tiempo de ejecución acumulado	0h ~ 65535h	-	●
P7-10	ID del producto	-	-	●
P7-11	Número de versión del software	-	-	●
P7-12	Visualización de la velocidad de carga	0: 0 decimal 1:1 decimal 2: 2 decimales 3: 3 decimales	1	☆
P7-13	Punto decimal	0~65535h	-	●
P7-14	Tiempo de encendido acumulado	0 ~ 65535 grados	-	●

Grupo P8: Funciones auxiliares

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
P8-00	Frecuencia de carrera de trote	0.00Hz~Frecuencia máxima	2,00 Hz	☆
P8-01	Tiempo de aceleración del trote	0.0s ~ 6500.0s	20,0 S	☆
P8-02	Tiempo de desaceleración del trote	0.0s ~ 6500.0s	20,0 S	☆
P8-03	Tiempo de aceleración 2	0.0s ~ 6500.0s	Dependiente del modelo	☆
P8-04	Tiempo de desaceleración 2	0.0s ~ 6500.0s	Dependiente del modelo	☆
P8-05	Tiempo de aceleración 3	0.0s ~ 6500.0s	Dependiente del modelo	☆
P8-06	Tiempo de desaceleración 3	0.0s ~ 6500.0s	Dependiente del modelo	☆
P8-07	Tiempo de aceleración 4	0.0s ~ 6500.0s	Dependiente del modelo	☆
P8-08	Tiempo de desaceleración 4	0.0s ~ 6500.0s	Dependiente del modelo	☆
P8-09	Frecuencia de salto 1	0.00Hz~Frecuencia máxima	0,00Hz	☆
P8-10	Frecuencia de salto 2	0.00Hz~Frecuencia máxima	0,00Hz	☆

P8-11	Amplitud de frecuencia de salto	0.00Hz~Frecuencia máxima	0,01 Hz	☆
P8-12	Tiempo muerto de reversión positiva	0.0s ~ 3000.0s	0.0s	☆
P8-13	Activación del control inverso	0: Permitir 1: Prohibir	0	☆
P8-14	La frecuencia establecida es inferior a la frecuencia límite inferior.	0: Ejecutar al siguiente límite de frecuencia 1: detener 2: Operación de velocidad cero	0	☆
P8-15	Control de caída	0.00Hz~10.00Hz	0,00Hz	☆
P8-16	Establecer la hora de llegada acumulada de encendido	0h~65000h	0h	☆
P8-17	Establecer la hora de llegada de ejecución acumulada	0h~65000h	0h	☆
P8-18	Iniciar selección de protección	0: Sin protección 1: Protección	0	☆
P8-19	Valor de detección de frecuencia FDT1	0.00Hz~Frecuencia máxima	50,00 Hz	☆
P8-20	Valor de histéresis de detección de frecuencia (FDT1)	0.0% ~ 100.0% (FDT1)	5.0%	☆
P8-21	Ancho de detección de llegada de frecuencia	0.0% ~ 100.0% (frecuencia máxima)	0.0%	☆
P8-22	Si la frecuencia de salto es efectiva durante la aceleración y la desaceleración	0: No válido 1: Válido	0	☆
P8-25	Tiempo de aceleración 1 y tiempo de aceleración 2 puntos de frecuencia de conmutación	0.00Hz~Frecuencia máxima	0,00Hz	☆
P8-26	Tiempo de desaceleración 1 y tiempo de desaceleración 2 puntos de frecuencia de conmutación	0.00Hz~Frecuencia máxima	0,00Hz	☆
P8-27	Prioridad de jog en la terminal	0: No válido 1: Válido	1	☆
P8-28	Valor de detección de frecuencia FDT2	0.00Hz~Frecuencia máxima	50,00 Hz	☆
P8-29	Valor de histéresis de detección de frecuencia (FDT2)	0.0% ~ 100.0% (FDT2)	5.0%	☆
P8-30	Valor arbitrario de detección de frecuencia de llegada 1	0.00Hz~Frecuencia máxima	50,00 Hz	☆
P8-31	Anchura de detección de frecuencia de llegada arbitraria 1	0.0% ~ 100.0% (frecuencia máxima)	0.0%	☆
P8-32	Valor arbitrario de detección de frecuencia de llegada 2	0.00Hz~Frecuencia máxima	50,00 Hz	☆
P8-33	Ancho de detección de frecuencia de llegada arbitraria 2	0.0% ~ 100.0% (frecuencia máxima)	0.0%	☆
P8-34	Nivel de detección de corriente cero	0.0% ~ 300.0% 100.0% Corriente nominal correspondiente del motor	5.0%	☆
P8-35	Tiempo de retardo de detección de corriente CERO	0.01s ~ 600.00s	0,10 segundos	☆
P8-36	Límite de corriente de salida	0.0% (No detectando) 0.1% ~ 300.0% (corriente nominal del motor)	200.0%	☆
P8-37	Tiempo de retardo de detección de saturación de corriente de salida	0.00s ~ 600.00s	0,00 años	☆
P8-38	Corriente de llegada arbitraria 1	0.0% ~ 300.0% (corriente nominal del motor)	100.0%	☆
P8-39	Corriente arbitraria 1 ancho	0.0% ~ 300.0% (corriente nominal del motor)	0.0%	☆
P8-40	Corriente de llegada arbitraria 2	0.0% ~ 300.0% (corriente nominal del motor)	100.0%	☆

P8-41	Corriente arbitraria 2 ancho	0.0% ~ 300.0% (corriente nominal del motor)	0.0%	☆
P8-42	Selección de la función de temporización	0:No válido 1:Válido	0	★
P8-43	Temporización de la selección del tiempo de ejecución	0:P8-44 ajuste 1:A11 2:A12 3:A13 Rango de entrada analógica correspondiente P8-44	0	★
P8-44	Tiempo de ejecución temporizado	0.0Min~6500.0Min	0.0Min	★
P8-45	Límite inferior del valor de protección de voltaje de entrada AI1	0.00V ~ P8-46	3.10V	☆
P8-46	Límite superior del valor de protección de voltaje de entrada AI1	P8-45~10.00V	6,80 V	☆
P8-47	Temperatura del módulo alcanzada	0 °C ~ 100 °C	75°C	☆
P8-48	Control del ventilador de refrigeración	0: El ventilador está funcionando durante el funcionamiento 1: El ventilador siempre está funcionando	0	☆
P8-49	Frecuencia de despertar	Frecuencia de sueño (P8-51) ~ Frecuencia máxima (P0-10)	0,00Hz	☆
P8-50	Tiempo de retardo de activación	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	☆
P8-51	Frecuencia del sueño	0.00Hz ~ Frecuencia de despertar (P8-49)	0,00Hz	☆
P8-52	Tiempo de retraso del sueño	0.0s ~ 6500.0s	0.0s	☆
P8-53	Esta configuración de hora de llegada de ejecución	0.0Min~6500.0Min	0.0Min	★
P8-54	Factor de corrección de potencia de salida	0.00% ~ 200.0%	100.0%	☆

Grupo P9: Fallo y protección

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
P9-00	Opción de protección contra sobrecarga del motor	0: No permitir 1: Permitir	1	☆
P9-01	Ganancia de protección contra sobrecarga del motor	0.20~10.00	1.00	☆
P9-02	Coefficiente de advertencia de sobrecarga del motor	50% ~ 100%	80%	☆
P9-03	Ganancia de pérdida de sobretensión	0~100	30	☆
P9-04	Tensión de protección contra pérdida de sobretensión	650~800	760V	☆
P9-05	Ganancia de supresión de pérdida de sobrecorriente	0 ~ 100, igual que P3-20	20	☆
P9-06	Corriente de acción de pérdida de sobrecorriente	50% ~ 200%, igual que P3-18	150%	☆
P9-07	Opción de protección contra cortocircuitos de encendido	0:No válido 1:Válido	1	☆
P9-08	Tensión de arranque de la acción de la unidad de freno	200.0~2000.0V 220V:360V 380V:690V	690V	☆
P9-09	Número de reinicios automáticos	0~20	0	☆

P9-10	Selección de la acción Fault DO durante el restablecimiento automático de fallos	0: sin acto 1: Actuar	0	☆
P9-11	Intervalo de restablecimiento automático de errores	0.1s ~ 100.0s	1.0s	☆
P9-12	Opción de protección contra la succión de la pérdida de fase de entrada / contactor	Unidad: Opción de protección contra pérdida de fase de entrada Ten's: Opción de protección de succión del contactor 0: Desactivar 1: Permitir	11	☆
P9-13	Opción de protección contra pérdida de fase de salida	0: Desactivar 1: Permitir	1	☆
P9-14	Primer tipo de fallo	0: sin culpa 2: sobrecorriente acelerada 3: Desaceleración sobre la corriente 4: Velocidad constante sobre corriente 5: Sobretensión acelerada 6: Sobretensión de desaceleración 7: Sobretensión de velocidad constante 8: Sobrecarga de la resistencia del búfer 9: Bajo voltaje 10: Sobrecarga del inversor 11: Sobrecarga del motor 12: Pérdida de fase de entrada	—	●
P9-15	Segundo tipo de fallo	13: Pérdida de fase de salida 14: Sobrecalentamiento del módulo 15: Fallo externo 16: Error de comunicación 17: Anomalía del contactor 18: Detección de corriente anormal 19: Error de ajuste 20: La tarjeta PG es anormal 21: Error de lectura y escritura de parámetros 22: El hardware del inversor es anormal 23: Cortocircuito del motor a tierra 24: Reservado	—	●
P9-16	Tercer tipo de error (el más reciente)	26: Llega el tiempo de ejecución 27: Error definido por el usuario 1 28: Error definido por el usuario 2 29: Llega la hora de encendido 30: Descarga 31: Pérdida de retroalimentación PID en tiempo de ejecución 40: Tiempo de espera de límite de corriente rápido 41: Cambio de motor durante el funcionamiento 42: La desviación de velocidad es demasiado grande 43: Exceso de velocidad del motor 45: Sobrecalentamiento del motor 51: Error de posición inicial	—	●
P9-17	Frecuencia en el tercer fallo	—	—	●
P9-18	Corriente en la tercera falla	—	—	●
P9-19	Voltaje del bus en la tercera falla	—	—	●
P9-20	Estado del terminal de entrada de la tercera falla	—	—	●
P9-21	Estado del terminal de salida de la tercera falla	—	—	●
P9-22	Estado del inversor en la tercera falla	—	—	●
P9-23	Tiempo de encendido durante la tercera falla	—	—	●
P9-24	Tiempo de ejecución en el tercer error	—	—	●

P9-27	Frecuencia en el segundo fallo	—	—	•
P9-28	Corriente en la segunda falla	—	—	•
P9-29	Voltaje del bus en la segunda falla	—	—	•
P9-30	Estado del terminal de entrada de segundo error	—	—	•
P9-31	Estado del terminal de salida de la segunda falla	—	—	•
P9-32	Estado del inversor en la segunda falla	—	—	•
P9-33	Tiempo de encendido durante la segunda falla	—	—	•
P9-34	Tiempo de ejecución en el segundo error	—	—	•
P9-37	Frecuencia en el primer fallo	—	—	•
P9-38	Corriente en la primera falla	—	—	•
P9-39	Voltaje del bus en la primera falla	—	—	•
P9-40	Estado del terminal de entrada de la primera falla	—	—	•
P9-41	Estado del terminal de salida de la primera falla	—	—	•
P9-42	Estado del inversor en el primer fallo	—	—	•
P9-43	Tiempo de encendido en el primer fallo	—	—	•
P9-44	Tiempo de ejecución en el primer error	—	—	•
P9-47	Selección de acción de protección contra fallos 1	Unidad: sobrecarga del motor (Err 11) 0:parada libre 1: Detener por modo de parada 2: Sigue corriendo Diez: pérdida de fase de entrada (Err12) como arriba Cien: pérdida de fase de salida (Err13) como arriba Mil: La falla externa (Err15) es la misma que la anterior Diez mil dígitos: la anomalía de la comunicación (Err16) es la misma que la anterior	00000	☆
P9-48	Selección de acción de protección contra fallos 2	Dígito de la unidad: Codificador/tarjeta PG incorrecta (Err20) 0:parada libre 1: Detener por modo de parada 2: sigue corriendo Dígito de Ten:código de función lectura y escritura incorrecta(Err21) 0:parada libre 1: Detener por modo de parada Dígito de mil: motor demasiado caliente (Err25) igual que P9-47 Diez mil dígitos:Llega el tiempo de ejecución (Err26) con P9-47	00000	☆
P9-49	Selección de acción de protección contra fallos 3	Unidad: error personalizado 1 (err27) igual que p9-47 Ten's:Custom Fault 1 (Err27) igual que P9-47 Cien's: Llega el tiempo de encendido (Err29) con P9-47 Miles:Descarga (Err30) 0: Aparcamiento gratuito 1: Reducir la velocidad del estacionamiento 2: Desaceleración al 7% de la frecuencia nominal, volver automáticamente a la frecuencia s et cuando no se pierde carga Diez mil dígitos: pérdida de retroalimentación PID (Err31) con P9-47	00000	☆

P9-50	Selección de acción de protección contra fallos 4	Unidad: La desviación de velocidad es demasiado grande (Err42) con P9-47 Diez: Exceso de velocidad del motor (Err43) con P9-47 Hundred's: Error de posición inicial (Err51) igual que P9-47 Miles: error de retroalimentación de velocidad (Err52) con P9-47	00000	☆
P9-54	Continuar ejecutando la selección de frecuencia cuando se produce un error	0: Ejecutar a la frecuencia de funcionamiento actual 1: Ejecutar a la frecuencia establecida 2: Ejecutar a la frecuencia límite superior 3: Ejecutar en el siguiente límite de frecuencia 4: Ejecutar a una frecuencia de espera anormal	0	☆
P9-55	Frecuencia de copia de seguridad anormal	60.0% ~ 100.0% (100.0% corresponde a la frecuencia máxima P0-10)	100.0%	☆
P9-56	Tipo de sensor de temperatura del motor	0: Sin sensor de temperatura 1: PT100 2: PT1000	0	☆
P9-57	Umbral de protección contra sobrecalentamiento del motor	0 °C ~ 200 °C	110°C	☆
P9-58	Umbral de prealarma de sobrecalentamiento del motor	0 °C ~ 200 °C	90°C	☆
P9-59	Selección instantánea de la acción de corte de energía	0: No válido 1: Desaceleración 2: Parada de desaceleración	0	☆
P9-60	Acción de parada instantánea pausa voltaje de juicio	80.0~100.0%	85,0%	☆
P9-61	Tiempo de juicio de aumento de voltaje de falla de energía instantánea	0.00s ~ 100.00s	0,50 s	☆
P9-62	Voltaje de juicio de acción de falla de energía instantánea	60.0% ~ 100.0% (voltaje de bus estándar)	80.0%	☆
P9-63	Opción de protección contra caídas	0: No válido 1: Válido	0	☆
P9-64	Nivel de detección de caídas	0.0 ~ 100.0%	10.0%	☆
P9-65	Tiempo de detección de caídas	0.0 ~ 60.0s	1.0s	☆
P9-67	Valor de detección de sobrevelocidad	0.0% ~ 50.0% (frecuencia máxima)	20.0%	☆
P9-68	Tiempo de detección de exceso de velocidad	0.0s ~ 60.0s	5.0s	☆
P9-69	Desviación de velocidad valor de detección excesivo	0.0% ~ 50.0% (frecuencia máxima)	20.0%	☆
P9-70	Desviación de velocidad tiempo de detección demasiado grande	0.0s ~ 60.0s	5.0s	☆
P9-71	Stop instantáneo de ganancia sin parar Kp	0~100	40	☆
P9-72	Parada instantánea sin parar coeficiente integral Ki	0~100	30	☆
P9-73	Tiempo instantáneo de desaceleración de stop y stop motion	0 ~ 300.0s	20,0 S	★

PA Group: Función PID

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
PA-00	Fuente dada de PID	Conjunto 0: PA-01 1: AI1 2: AI2 3: AI3 (potenciómetro de panel) 4: Configuración del pulso 5: Comunicación dada 6: Multi-velocidad dada	0	☆

PA-01	Valor PID dado	0.0% ~ 100.0%	50.0%	☆
PA-02	Fuente de comentarios PID	0:A11 1:A12 2: AI3 / Potenciómetro de panel 3:A11-A12 4: ajuste de pulso (X6) 5: Comunicación dada 6:A11+A12 7:MAX(AI1 , AI2) 8:MIN(AI1 , AI2)	0	☆
PA-03	Dirección de acción de PID	0: Acción positiva 1: Negativa	0	☆
PA-04	PID dado rango de retroalimentación	0~65535	1000	☆
PA-05	Ganancia proporcional Kp1	0.0 ~ 100.0	40,0	☆
PA-06	Tiempo de integración Ti1	0.01s ~ 10.00s	1.00s	☆
PA-07	Tiempo derivado Td1	0.000s ~ 10.000s	0.000s	☆
PA-08	Frecuencia de corte inversa de PID	0.00~Frecuencia máxima	2,00 Hz	☆
PA-09	Límite de desviación de PID	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
PA-10	Limitación diferencial PID	0.00% ~ 100.00%	0.10%	☆
PA-11	PID dado el tiempo de cambio	0.00~650.00s	0,00 años	☆
PA-12	Tiempo de filtro de retroalimentación PID	0.00~60.00s	0,00 años	☆
PA-13	Tiempo de filtrado de salida PID	0.00~60.00s	0,00 años	☆
PA-15	Ganancia proporcional Kp2	0.0 ~ 100.0	20.0	☆
PA-16	Tiempo de integración Ti2	0.01s ~ 10.00s	2.00s	☆
PA-17	Tiempo derivado Td2	0.000s ~ 10.000s	0.000s	☆
PA-18	Condición de conmutación de parámetros PID	0: No cambiar 1: Cambie a través del terminal de entrada 2: Cambio automático según la desviación	0	☆
PA-19	Desviación de conmutación del parámetro PID 1	0.0%~PA-20	20.0%	☆
PA-20	Desviación de conmutación del parámetro PID 2	PA-19~100.0%	80.0%	☆
PA-21	Valor inicial de PID	0.0% ~ 100.0%	60%	☆
PA-22	Tiempo de retención del valor inicial de PID	0.00~650.00s	5s	☆
PA-25	Atributo integral PID	Unidad:Separación integral 0:No válido 1:Válido Diez:Si detener la integración después de la salida hasta el límite 0: Continuar integrando 1: Detener los puntos	00	☆
PA-26	Valor de detección de pérdida de retroalimentación PID	0.0%: sin pérdida de comentarios del juez 0.1% ~ 100.0%	0.0%	☆
PA-27	Tiempo de detección de pérdida de retroalimentación PID	0.0s ~ 20.0s	0.0s	☆
PA-28	Operación de apagado PID	0: Stop no funciona 1: Detener operación	1	☆
Grupo Pb: Frecuencia de oscilación, longitud fija y conteo				
Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
Pb-00	Método de ajuste de frecuencia de oscilación	0: Relativo a la frecuencia central 1: Relativo a la frecuencia máxima	0	☆
Pb-01	Rango de frecuencia de oscilación	0.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
Pb-02	Amplitud de frecuencia de patada	0.0% ~ 50.0%	0.0%	☆
PB-03	Ciclo de oscilación	0.1s ~ 3000.0s	10.0s	☆

PB-04	Tiempo de subida de onda del triángulo de frecuencia de oscilación	0.1% ~ 100.0%	50.0%	☆
Pb-05	Establecer longitud	0m ~ 65535m	1000m	☆
PB-06	Longitud real	0m ~ 65535m	0m	☆
PB-07	Número de pulso por metro	0.1~6553.5	100.0	☆
PB-08	Establecer valor de recuento	1~65535	1000	☆
PB-09	Valor de recuento especificado	1~65535	1000	☆
Grupo PC: Instrucción multisegmento, PLC simple				
Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
PC-00	Instrucción multisegmento 0	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-01	Instrucción multisegmento 1	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-02	Instrucción multisegmento 2	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-03	Instrucción multisegmento 3	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-04	Instrucción multisegmento 4	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-05	Instrucción multisegmento 5	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-06	Instrucción multisegmento 6	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-07	Instrucción multisegmento 7	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-08	Instrucción multisegmento 8	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-09	Instrucción multisegmento 9	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-10	Instrucción multisegmento 10	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-11	Instrucción multisegmento 11	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-12	Instrucción multisegmento 12	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-13	Instrucción multisegmento 13	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-14	Instrucción multisegmento 14	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-15	Instrucción multisegmento 15	0.0Hz ~ ±P0-10	0,0Hz	☆
PC-16	Modo de operación simple del PLC	0: Cierre final de ejecución única 1: Mantenga el valor final al final de una sola ejecución 2: Ciclo constante	0	☆
PC-17	Selección sencilla de la memoria de apagado del PLC	Unidad: Selección de memoria de apagado 0: Sin pérdida de energía, sin memoria 1: Memoria de fallo de alimentación Diez: Detener selección de memoria 0: Detener sin memoria 1: Detener memoria	00	☆
PC-18	0ª duración	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-19	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración de la sección 0	0~3	0	☆
PC-20	Primer tiempo de ejecución	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-21	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración de la primera etapa	0~3	0	☆
PC-22	2º tiempo de ejecución	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-23	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración de la segunda etapa	0~3	0	☆
PC-24	Tercer tiempo de ejecución	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-25	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración de la tercera etapa	0~3	0	☆
PC-26	Tiempo de ejecución de la etapa 4	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆

PC-27	Sección 4 Selección del tiempo de aceleración y desaceleración	0~3	0	☆
PC-28	5º tiempo de ejecución	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-29	Sección 5 Selección del tiempo de aceleración y desaceleración	0~3	0	☆
PC-30	Tiempo de ejecución del párrafo 6	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-31	Sección 6 Selección del tiempo de aceleración y desaceleración	0~3	0	☆
PC-32	Duración del párrafo 7	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-33	Sección 7 Selección del tiempo de aceleración y desaceleración	0~3	0	☆
PC-34	8º tiempo de ejecución	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-35	Sección 8 Selección del tiempo de aceleración y desaceleración	0~3	0	☆
PC-36	9º tiempo de ejecución	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-37	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración del párrafo 9	0~3	0	☆
PC-38	Duración del párrafo 10	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-39	Sección 10 Selección del tiempo de aceleración y desaceleración	0~3	0	☆
PC-40	Tiempo de ejecución en el párrafo 11	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-41	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración del párrafo 11	0~3	0	☆
PC-42	Tiempo de ejecución en el párrafo 12	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-43	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración del párrafo 12	0~3	0	☆
PC-44	Duración del párrafo 13	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-45	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración del párrafo 13	0~3	0	☆
PC-46	Tiempo de ejecución en el párrafo 14	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-47	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración del párrafo 14	0~3	0	☆
PC-48	Tiempo de ejecución en el párrafo 15	0.0s (h) ~ 6553.5s (h)	0.0s(h)	☆
PC-49	La selección del tiempo de aceleración y desaceleración del párrafo 15	0~3	0	☆
PC-50	Unidad de tiempo de ejecución PLC simple	0:s(segundo) 1:h(hora)	0	☆
PC-51	Instrucción multisegmento 0 modo dado	0: dado por PC-00 1: dado por AI1 2: AI2 dado 3: AI3 administrado (potenciómetro de panel) 4: Pulso administrado 5: PID administrada 6: P0-08 puede ser modificado por UP/DOWN	0	☆

Grupo Pd: Parámetro de comunicación

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
-------------------	----------------------	------------------------	----------------	-----------

PD-00	Velocidad	Unidad: MODBUS 0:300BPS 1:600BPS 2:1200BPS 3:2400BPS 4:4800BPS 5:9600BPS 6:19200BPS 7:38400BPS 8:57600BPS 9:115200BPS Diez:Profibus-DP 0:115200BPs 1:208300BPs 2:256000BPs 3:512000Bps Miles:CANlink Velocidad en baudios (Cien's:Reservado) 0:20 1:50 2:100 3:125 4:250 5:500 6:1M	5005	☆
PD-01	Formato de datos	0: sin comprobación (8-N-2) 1: comprobación uniforme (8-E-1) 2: comprobación impar (8-O-1) 3:8-N-1	0	☆
PD-02	Dirección local	1~247, 0 Dirección de difusión	001	☆
PD-03	Retraso en la respuesta	0ms ~ 20ms	02	☆
PD-04	Tiempo de espera de comunicación	0.0 (Invalid), 0.1s ~ 60.0s	0.0	☆
PD-05	Selección del formato de transferencia de datos	Unidades: 0: Protocolo MODBUS no estándar 1: Protocolo MODBUS estándar	31	☆
PD-06	Comunicación leer resolución actual	0:0.01A 1:0.1A	0	☆
PD-08	Tiempo de espera de comunicación de Canlink	0.0s: No válido 0.1 ~ 60.0s	0.0	☆

Grupo PE: Código de función personalizado

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
PE-00	Código de función de usuario 0	P0-00 ~ P P-xx A0-00 ~ Ax-xx U0-xx ~ U0-xx U3-00~U3-xx	U3-17	☆
PE-01	Código de función de usuario 1		U3-16	☆
PE-02	Código de función de usuario 2		P0.00	☆
Reservado	Reservado		Reservado	☆
PE-28	Código de función de usuario 28		P0.00	☆
PE-29	Código de función de usuario 29		P0.00	☆

Grupo PP: Gestión de código de funciones

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
PP-00	contraseña de usuario	0~65535	0	☆
PP-01	Inicialización de parámetros	0: sin operación 1: Restaurar el valor de fábrica, excluyendo los parámetros del motor 2: Borrar información de registro 3: Restaurar valores de fábrica, incluidos los parámetros del motor 4: Copia de seguridad de los parámetros actuales del usuario 501: Restaurar parámetros de copia de seguridad del usuario	0	★
PP-02	Selección de visualización del grupo de parámetros de función	Dígito de la unidad: visualización del grupo U 0: no se muestra 1: pantalla Dígito de diez: una visualización de grupo 0: no se muestra 1: pantalla	11	★
PP-03	Selección de visualización del grupo de parámetros de personalidad	Dígito de la unidad: Personalización del usuario 0: No mostrar 1: Pantalla Dígito de diez: Cambio de usuario 0: No mostrar 1: Pantalla	00	☆
PP-04	Código de función	0: Se puede modificar 1: No se puede modificar	0	☆

Grupo A0: Parámetro de control				
Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
A0-00	Selección de control de velocidad/par	0: control de velocidad 1: control de par	0	★
A0-01		0: Configuración digital (A0-03) 1: AI1 2: AI2 3: AI3 4: Configuración del pulso 5: Referencia de comunicación 6: MIN (AI1, AI2) 7: MAX (AI1, AI2) (1-7 opciones a escala completa, Correspondiente a la configuración del número A0-03)	0	★
A0-03	Selección de fuente de ajuste de par en modo de control de par	-200.0% ~ 200.0%	150.0%	☆
A0-05	Ajuste digital de par	0.00Hz~Frecuencia máxima	50,00 Hz	☆
A0-06	Control de par hacia adelante frecuencia máxima	0.00Hz~Frecuencia máxima	50,00 Hz	☆
A0-07	Control de par de frecuencia máxima inversa	0.00s ~ 65000s	0,00 años	☆
A0-08	Tiempo de aceleración del control de par	0.00s ~ 65000s	0,00 años	☆
Grupo A5: Parámetro de optimización				
Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
A5-00	Frecuencia límite superior de conmutación DPWM	5.00Hz ~Frecuencia máxima	8,00 Hz	☆
A5-01	Método de modulación PWM	0: Modulación asíncrona 1: Modulación síncrona	0	☆
A5-02	Selección del modo de compensación de zona muerta	0: Sin compensación 1: Modo de compensación 1 2: Modo de compensación 2	1	☆
A5-03	Profundidad PWM aleatoria	0: No válido 1 ~ 10: profundidad PWM aleatoria	0	☆
A5-04	Limitación de corriente rápida	0:No válido 1:Válido	1	☆
A5-05	Compensación de detección de corriente	0~100	5	☆
A5-06	Ajuste por debajo de voltaje	60.0% ~ 140.0%	100.0%	☆
A5-07	Selección del modo de optimización SVC	0: No optimizado 1: Modo optimizado 1 2: Modo optimizado 2	1	☆
A5-08	Ajuste de tiempo muerto	100% ~ 200%	150%	★
A5-09	Configuración de sobretensión	200.0V ~ 2200.0V	Dependiente del modelo	★
Grupo A6: Configuración de la curva de IA				

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
A6-00	Entrada mínima de la curva AI 4	-10.00V ~ A6-02	0.00V	☆
A6-01	Configuración de correspondencia de entrada mínima de la curva de IA 4	-100.0% ~ +100.0%	0.0%	☆
A6-02	Curva AI 4 punto de inflexión 1 entrada	A6-00 ~ A6-04	3,00 V	☆
A6-03	Curva AI 4 punto de inflexión 1 ajuste correspondiente de entrada	-100.0% ~ +100.0%	30.0%	☆
A6-04	Curva AI 4 punto de inflexión 2 entrada	A6-02 ~ A6-06	6,00V	☆
A6-05	Curva AI 4 punto de inflexión 2 ajuste correspondiente de entrada	-100.0% ~ +100.0%	60.0%	☆
A6-06	Entrada máxima de la curva 4 de IA	A6-06 ~ +10.00V	10,00 V	☆
A6-07	Curva AI 4 ajuste de entrada máxima correspondiente	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
A6-08	Entrada mínima de la curva AI 5	-10.00V ~ A6-10	-10.00V	☆
A6-09	Curva AI 5 entrada mínima ajuste correspondiente	-100.0% ~ +100.0%	-100.0%	☆
A6-10	Curva AI 5 punto de inflexión 1 entrada	A6-08 ~ A6-12	-3.00V	☆
A6-11	Curva AI 5 punto de inflexión 1 ajuste correspondiente de entrada	-100.0% ~ +100.0%	-30.0%	☆
A6-12	Curva AI 5 punto de inflexión 2 entrada	A6-10 ~ A6-14	3,00 V	☆
A6-13	Curva AI 5 punto de inflexión 2 ajuste correspondiente de entrada	-100.0% ~ +100.0%	30.0%	☆
A6-14	Entrada máxima de la curva 5 de IA	A6-12 ~ +10.00V	10,00 V	☆
A6-15	Curva AI 5 ajuste de entrada máxima correspondiente	-100.0% ~ +100.0%	100.0%	☆
A6-24	AI1 establece el punto de salto	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
A6-25	AI1 establece el rango de salto	0.0% ~ 100.0%	0.5%	☆
A6-26	AI2 establece el punto de salto	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
A6-27	AI2 establece el rango de salto	0.0% ~ 100.0%	0.5%	☆
A6-28	AI3 establece el punto de salto	-100.0% ~ 100.0%	0.0%	☆
A6-29	AI3 establece el rango de salto	0.0% ~ 100.0%	0.5%	☆

Grupo AC: Comprobación de AIAO

Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
AC-00	Tensión medida AI1 1	0.500V ~ 4.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-01	Voltaje de visualización AI1 1	0.500V ~ 4.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-02	Tensión medida AI1 2	6.000V ~ 9.999V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-03	Voltaje de visualización AI1 2	6.000V ~ 9.999V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-04	Tensión medida AI2 1	0.500V ~ 4.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-05	Voltaje de visualización AI2 1	0.500V ~ 4.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-06	Tensión medida AI2 2	6.000V ~ 9.999V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-07	Voltaje de visualización AI2 2	6.000V ~ 9.999V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-08	Tensión medida AI3 1	-9.999V ~ 10.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-09	Voltaje de visualización AI3 1	-9.999V ~ 10.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-10	Tensión medida 2 de AI3	-9.999V ~ 10.000V	restablecimiento de fábrica	☆

AC-11	Voltaje de visualización AI3 2	-9.999V ~ 10.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-12	AO1 voltaje objetivo 1	0.500V ~ 4.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-13	AO1 voltaje medido 1	0.500V ~ 4.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-14	AO1 voltaje objetivo 2	6.000V ~ 9.999V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-15	AO1 voltaje medido 2	6.000V ~ 9.999V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-16	Voltaje objetivo AO2 1	0.500V ~ 4.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-17	AO2 voltaje medido 1	0.500V ~ 4.000V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-18	AO2 voltaje objetivo 2	6.000V ~ 9.999V	restablecimiento de fábrica	☆
AC-19	AO2 voltaje medido 2	6.000V ~ 9.999V	restablecimiento de fábrica	☆

5-2 Parámetro de supervisión

Grupo U0: Parámetro básico de control				
Código de función	Nombre del parámetro	Rango de configuración	Predeterminado	Propiedad
U0-00	Frecuencia de funcionamiento	0.01~320.00Hz	Frecuencia de funcionamiento de la pantalla y frecuencia de ajuste (Hz)	7000H
U0-01	Ajuste de la frecuencia			7001H
U0-02	Voltaje de bus	0.0 ~ 3000.0V	Voltaje del bus de visualización (V)	7002H
U0-03	El voltaje de salida	0 ~ 1140V	Voltaje de salida del inversor de pantalla (V)	7003H
U0-04	Corriente de salida	0.0 ~ 6553.5A	Mostrar la corriente de salida del inversor (A)	7004H
U0-05	Potencia de salida	0 ~ 32767kW	Potencia de salida del inversor de pantalla (kW)	7005H
U0-06	Par de salida	-200.0~200.0%	Mostrar el par de salida del inversor durante el funcionamiento	7006H
U0-07	Estado del terminal de entrada	0~32767	Estado de entrada: X1 ~ X9 corresponde a Bit0 ~ Bit8	7007H
U0-08	Estado del terminal de salida	0~1023	Estado del terminal de salida: Y2, relé,	7008H
U0-09	Voltaje AI1	0.01V	Y1 corresponde a Bit0, Bit1, Bit3	7009H
U0-10	Voltaje AI2	0.01V	Voltaje AI1 de entrada de pantalla (V)	700AH
U0-11	Voltaje AI3	0.01V	Voltaje AI2 de entrada de pantalla (V)	700BH
U0-12	Valor de recuento	0~65535	Entrada de pantalla AI3 voltaje (V)	700CH
U0-13	Valor de longitud	0~65535	Mostrar valor de recuento	700DH
U0-14	Visualización de la velocidad de carga	0~65535	Valor de longitud de visualización	700EH
U0-15	Configuración de PID	0~65535	Velocidad de carga de la pantalla	700FH
U0-16	Valor de retroalimentación PID	0~65535	Mostrar la configuración de PID	7010H
U0-17	Etapas PLC	0~16	Fase de funcionamiento del PLC de pantalla	7011H
U0-18	Frecuencia de pulso de entrada	0.00~10.00kHz	Frecuencia de pulso de entrada X6 de la pantalla (kHz)	7012H
U0-19	Velocidad de retroalimentación	-320.0~+320.0	Mostrar la frecuencia de salida real del inversor Hz	7013H
U0-20	Tiempo de ejecución restante	0.0~6500.0 minutos	Mostrar el tiempo de ejecución restante	7014H

U0-21	Tensión de precorrección AI1	0.01 ~ 10.20V	Mostrar voltaje de precorrección AI1	7015H
U0-22	Tensión de precorrección AI2	0.01 ~ 10.20V	Mostrar el voltaje de precorrección AI2	7016H
U0-23	Tensión de precorrección AI3	0.01 ~ 10.20V	Mostrar el voltaje de precorrección AI3	7017H
U0-24	Velocidad de línea	0 ~ 65535m / min	El número de pulsos por minuto y	7018H
U0-25	Tiempo de encendido actual	1Min	PB-07, calcular el valor de velocidad de línea	7019H
U0-26	Duración actual	0.1min	Mostrar el tiempo de encendido acumulado actual	701AH
U0-27	Frecuencia de pulso de entrada	1Hz	Mostrar la frecuencia de pulso de entrada PULSE	701BH
U0-28	Configuración de comunicación	0.01%	Mostrar la configuración de comunicación	701CH
U0-29	Velocidad de retroalimentación del codificador	0,01 Hz	Velocidad de retroalimentación del codificador de pantalla	701DH
U0-30	Frecuencia principal X	0,01 Hz	Pantalla de frecuencia principal X	701EH
U0-31	Frecuencia auxiliar Y	0,01 Hz	Pantalla auxiliar de frecuencia Y	701FH
U0-32	Ver valores de direcciones de memoria	1	Mostrar para ver cualquier valor de dirección de memoria	7020H
U0-33	Posición síncrona del rotor de la máquina	0.0°	Mostrar la posición síncrona del rotor de la máquina	7021H
U0-34	Valor de temperatura del motor	1 °C	Mostrar el valor de la temperatura del motor	7022H
U0-35	Par objetivo	0.1%	Mostrar el par objetivo (%)	7023H
U0-36	Posición de rotación	1	Mostrar la posición de la rotación	7024H
U0-37	Ángulo del factor de potencia	0.1	Ángulo del factor de potencia de visualización	7025H
U0-38	Posición ABZ	0.0	Mostrar posición ABZ	7026H
U0-39	Voltaje objetivo de separación VF	1V	Mostrar voltaje objetivo de separación VF	7027H
U0-40	Voltaje de salida de separación VF	1V	Mostrar voltaje de salida separado VF	7028H
U0-41	Visualización del estado de entrada	1	Mostrar visualización visual del estado de entrada	7029H
U0-42	Visualización del estado de salida	1	Mostrar visualización visual del estado de salida	702AH
U0-43	Visualización del estado de entrada 1	1	Visualización visual del estado de entrada 1	702BH
U0-44	Visualización del estado de entrada 2	1	Mostrar visualización del estado de entrada visual 2	702CH
U0-45	Detalles del accidente	0	Mostrar información de fallos	702DH
U0-58	Contador de señal Z	-	1	703AH
U0-59	Establecer frecuencia (%)	-	0.01%	703BH

U0-60	Frecuencia de funcionamiento (%)	-	0.01%	703CH
U0-61	Estado del inversor	-	1	703DH
U0-62	Código de error actual	-	1	703EH
U0-64	Número de esclavos	-	1	7040H
U0-65	Límite de par	-	0.01%	7041H
U0-73	Número de serie del motor	-	0: motor 1 1: motor 2	7046H
U0-74	Par de salida real del motor	-	-300-300%	7047H

Tabla de selección de resistencias de frenado del variador

Alimentación del variador	Unidad de frenado	Potencia de resistencia recomendada	Valor mínimo de resistencia	QTY
0.75kW-220V	Unidad de frenado incorporada de serie	80W	$\geq 80\Omega$	1
1.5kW-220V		200W	$\geq 55\Omega$	1
2.2kW-220V		200W	$\geq 35\Omega$	1
3.7kW-220V		300W	$\geq 25\Omega$	1
0.75kW-380V		150W	$\geq 300\Omega$	1
1.5kW-380V		150W	$\geq 220\Omega$	1
2.2kW-380V		250W	$\geq 200\Omega$	1
3.7kW-380V		400W	$\geq 130\Omega$	1
5.5kW-380V		500W	$\geq 90\Omega$	1
7.5kW-380V		800W	$\geq 65\Omega$	1
11kW-380V		1kW	$\geq 43\Omega$	1
15kW-380V		1.3kW	$\geq 32\Omega$	1
18.5kW-380V		1.5kW	$\geq 25\Omega$	1
22kW-380V		1.5kW	$\geq 22\Omega$	1
30kW y superior		Externo		

Nota: Hay alto voltaje y alta temperatura en la superficie de la resistencia de frenado cuando está funcionando. Tenga en cuenta la seguridad y la inflamabilidad del entorno circundante durante la instalación.

La conexión de múltiples resistencias de frenado es paralela. Consulte al fabricante del freno para obtener información específica sobre la selección de unidades de freno externas y resistencias.

Alarma de avería v soluciones

Cuando el inversor falla durante el funcionamiento, el inversor protegerá inmediatamente el motor de la salida, y el contacto del relé de falla del inversor actuará y mostrará el código de falla en el panel de visualización del inversor. Antes de buscar servicio, los usuarios pueden realizar una autocomprobación de acuerdo con los consejos de esta sección para analizar la causa de la falla. Si la falla no se puede resolver, busque soporte técnico de nuestra compañía o agente de productos.

Nombre del error	Monitor	Solucionar la causa	Soluciones
Protección de la unidad inverter	Err01	<ol style="list-style-type: none"> 1, el circuito de salida del inversor es cortocircuito 2. El motor y el inversor son demasiado largos. 3, el módulo está sobrecalentado 4, el cableado interno del inversor está suelto 5. El tablero de control principal o tablero del conductor es anormal. 6, el modu le del inversor anormal 	<ol style="list-style-type: none"> 1, eliminar fallas periféricas 2, instale el reactor o el filtro de salida 3. Compruebe si el conducto de aire está bloqueado y el ventilador es normal. 4, enchufe todos los cables 5, buscar soporte técnico 6, buscando soporte técnico
Aceleración de la sobrecorriente	Err02	<ol style="list-style-type: none"> 1. Hay conexión a tierra o cortocircuito en el circuito de salida del inversor. 2. El modo de control es vectorial y no hay identificación de parámetros. 3, el tiempo de aceleración es demasiado corto 4. El aumento de par manual o la curva V / F no es adecuada 5, el voltaje es bajo 6. Arranque el motor que está girando 7. Carga repentina durante la aceleración 8, la selección del convertidor de frecuencia es demasiado pequeña 	<ol style="list-style-type: none"> 1, eliminar fallas periféricas 2. Realizar la identificación de parámetros del motor 3, aumentar el tiempo de aceleración 4, ajuste la elevación manual o la curva V / F 5, ajuste el voltaje al rango normal 6, seleccione el inicio de seguimiento de velocidad o espere a que el motor se detenga y luego arranque 7, cancela la carga repentina 8, seleccione el inversor con un nivel de potencia mayor
Desaceleración sobre la corriente	Err03	<ol style="list-style-type: none"> 1. Hay conexión a tierra o cortocircuito en el circuito de salida del inversor. 2. El modo de control es vectorial y no hay identificación de parámetros. 3, el tiempo de desaceleración es demasiado corto 4, el voltaje es bajo 5, carga repentina durante la desaceleración 6, sin unidad de freno y resistencia de freno instalada 	<ol style="list-style-type: none"> 1, eliminar fallas periféricas 2. Realizar la identificación de parámetros del motor 3, aumentar el tiempo de desaceleración 4, ajuste el voltaje al rango normal 5, cancelar la carga repentina 6, instale la unidad de freno y la resistencia
Velocidad constante sobre corriente	Err04	<ol style="list-style-type: none"> 1. Hay conexión a tierra o cortocircuito en el circuito de salida del inversor. 2. El modo de control es vectorial y no hay identificación de parámetros. 3, el voltaje es bajo 4. ¿Hay una carga repentina durante la operación? 5, la selección del convertidor de frecuencia es demasiado pequeña 	<ol style="list-style-type: none"> 1, eliminar fallas periféricas 2. Realizar la identificación de parámetros del motor 3. Ajuste el voltaje al rango normal 4, cancelar la carga repentina 5, seleccione el inversor con un nivel de potencia mayor
Sobretensión acelerada	Err05	<ol style="list-style-type: none"> 1, el voltaje de entrada es demasiado alto 2. Hay un motor de arrastre de fuerza externa funcionando durante el proceso de aceleración. 3, el tiempo de aceleración es demasiado corto 4, sin unidad de freno y resistencia de freno instalada 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ajuste el voltaje al rango normal 2, cancele la potencia adicional o instale la resistencia de frenado 3, aumentar el tiempo de aceleración 4, instale la unidad de freno y la resistencia
Desaceleración sobre voltaje	Err06	<ol style="list-style-type: none"> 1, el voltaje de entrada es demasiado alto 2. Hay un motor de arrastre de fuerza externa funcionando durante la desaceleración 3, el tiempo de desaceleración es demasiado corto 4, sin unidad de freno y resistencia de freno instalada 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ajuste el voltaje al rango normal 2, cancele la potencia adicional o instale la resistencia de frenado 3, aumentarel tiempo de desaceleración 4, instale la unidad de freno y la resistencia
Velocidad constante	Err07	<ol style="list-style-type: none"> 1, el voltaje de entrada es demasiado alto 2. Hay un motor de arrastre de fuerza externa funcionando durante el proceso de ejecución. 	<ol style="list-style-type: none"> 1. Ajuste el voltaje al rango normal 2, cancele la potencia adicional o instale la resistencia de frenado

sobre tensión			
Control de fallas de energía	Err08	1. El voltaje de entrada no está dentro del rango especificado por la especificación.	1. Ajuste el voltaje a la especificación
Fallo de bajo voltaje	Err09	1, potencia instantánea outage 2. La tensión de entrada del inversor no está dentro del alcance de la especificación. 3, el voltaje del bus no es normal 4, el puente rectificador y la resistencia del búfer no son normales 5, la placa del conductor o la placa de control es anormal	1, error de restablecimiento 2. Ajuste el voltaje al rango normal 3. Solicite soporte técnico 4, Solicite soporte técnico 5, Solicite soporte técnico
Sobrecarga del inversor	Error10	1. ¿La carga es demasiado grande o el motor está bloqueado? 2, la selección del inversor es demasiado pequeña	1. Reduzca la carga y verifique las condiciones mecánicas y del motor. 2, seleccione el inversor con un nivel de potencia mayor
Sobrecarga del motor	Error 11	1. ¿Es adecuado el parámetro de protección del motor P9-01? 2. ¿La carga es demasiado grande o el motor se detiene? 3, la selección del convertidor de frecuencia es demasiado pequeña	1, establezca este parámetro correctamente 2. Reduzca la carga y verifique las condiciones mecánicas y del motor 3. Seleccione un convertidor de frecuencia con un nivel de potencia mayor
Pérdida de fase de entrada	Error12	1, la potencia de entrada trifásica no es normal 2. La placa de accionamiento o la placa de protección contra rayos es anormal.	1. Solución de problemas de las líneas periféricas 2, buscando soporte técnico
Pérdida de fase de salida	Error13	1. El cable del inversor al motor no es normal. 2. La salida trifásica se desequilibra cuando el motor está funcionando. 3. La placa o módulo del controlador es anormal.	1, eliminar fallas periféricas 2. Compruebe si las tres fases del motor son normales. 3. Busque soporte técnico
Sobrecalentamiento del módulo	Error14	1, la temperatura ambiente es demasiado alta 2. Obstrucción del conducto de aire o daño del ventilador 3, el termistor del módulo está dañado 4, el módulo inversor está dañado	1, reducir la temperatura ambiente 2, limpie el conducto de aire o reemplace el ventilador 3, reemplace el termistor 4. Reemplace el módulo inversor
Error del dispositivo externo	Error15	Compruebe la señal de error de entrada del terminal externo	Restablecer operación
Error de comunicación	Error16	1, el equipo host no funciona correctamente 2, la línea de comunicación no es normal 3. La configuración del grupo PD del parámetro de comunicación es incorrecta.	1. Compruebe el cableado de la computadora superior 2, compruebe el cable de comunicación 3, establecer correctamente los parámetros de comunicación
Error del contactor	Err17	1. La placa del conductor y la fuente de alimentación son anormales. 2, el contactor no es normal 3, trifásico en la escasez de energía	1. Reemplace la placa del controlador o la placa de alimentación 2, reemplace el contactor 3, compruebe la potencia de entrada trifásica
Error de detección de corriente	Error18	1, verifique que el dispositivo Hall sea anormal 2, la placa del conductor es anormal	1, reemplace el dispositivo Hall 2, reemplace la placa del controlador
Fallo de ajuste del motor	Err19	1. Los parámetros del motor no se ajustan de acuerdo con la placa de identificación. 2. Se agota el tiempo de espera del proceso de identificación de parámetros.	1. Ajuste los parámetros del motor correctamente de acuerdo con la placa de identificación 2. Compruebe el inversor en el cable del motor
Error de disco	Err20	1, el modelo del codificador no coincide	1, establecer correctamente el tipo de

de código		2, el error de conexión del codificador 3, el codificador o la tarjeta PG está dañado	codificador 2, eliminar fallas de línea 3. Reemplace el codificador o la tarjeta PG
Error de lectura y escritura EEPROM	Err21	1, daño del chip EEPROM	1. Reemplace el tablero de control principal
Fallo de hardware del inversor	Err22	Sobretensión o sobrecorriente	Según manejo de fallas de sobretensión o sobrecorriente
Cortocircuito a tierra	Err23	Motor corto a tierra	Reemplace el cable o el motor
Tiempo de ejecución acumulado hasta el fallo	Error26	El tiempo de ejecución acumulado alcanza el valor establecido	Inicialización de parámetros borrar información de registro
Error 1 definido por el usuario	Err27	Compruebe la señal del fallo personalizado de entrada del terminal 1	Restablecer operación
Error definido por el usuario 2	Err28	Compruebe la señal del fallo personalizado de entrada de terminal 2	Restablecer operación
Tiempo de encendido acumulado hasta el fallo	Err29	El tiempo de encendido acumulado alcanza el valor establecido	Inicialización de parámetros borrar información de registro
Error de descarga	Err30	La corriente de funcionamiento del inversor es inferior a P9-64	Compruebe si la carga está fuera de rango o si los ajustes P9-64 y P9-65 están de acuerdo con las condiciones de trabajo reales.
Error de pérdida de retroalimentación PID en tiempo de ejecución	Err31	La retroalimentación PID es menor que el valor establecido PA-26	Compruebe la señal de retroalimentación PID o ajuste PA-26 a un valor adecuado
Fallo limitante de corriente onda por onda	Err40	1. ¿La carga es demasiado grande o el motor está bloqueado? 2, la selección del inversor es demasiado pequeña	1. Reduzca la carga y verifique las condiciones mecánicas y del motor. 2. Seleccione el inversor con mayor nivel de potencia.
Fallo del motor de conmutación durante el funcionamiento	Error41	Cambie la selección actual del motor a través del terminal mientras el inversor está funcionando	Después de que el inversor se detiene, se cambia el motor.
La desviación de velocidad es demasiado grande	Error42	1. La configuración del parámetro del codificador es incorrecta 2, sin identificación de parámetros 3. Los parámetros P9-69 y P9-60 no son razonables.	1, establecer los parámetros del codificador correctamente 2. Realizarla identificación del parámetro motor 3. Establezca los parámetros de detección de acuerdo con las

			condiciones reales.
Falla de exceso de velocidad del motor	Error43	1. La configuración del parámetro del codificador es incorrecta 2, sin identificación de parámetros 3. Los parámetros P9-69 y P9-60 no son razonables.	1, establecer los parámetros del codificador correctamente 2. Realizar la identificación de parámetros del motor 3. Establezca los parámetros de detección razonablemente
Fallo de sobretemperatura del motor	Error45	1, el cableado del sensor de temperatura está suelto 2, la temperatura del motor es demasiado alta	1, detección de cableado del sensor de temperatura 2. Reduzca la frecuencia del portador o tome otras medidas de disipación de calor para disipar el motor
Error de posición inicial	Error51	Los parámetros del motor son demasiado diferentes de la desviación real	Compruebe si los parámetros del motor son correctos y preste atención a si la corriente nominal está configurada demasiado pequeña.

Fallos comunes v solución

Las siguientes condiciones de falla se pueden encontrar durante el uso del inversor. Consulte el siguiente método para un análisis de fallos simple

Tabla 8-1 Fallos comunes y soluciones

No.	Fenómeno de falla	Posibles causas	Soluciones
1	No hay pantalla después del encendido	El voltaje de la red no es o es demasiado bajo; La fuente de alimentación conmutada en la placa de accionamiento del inversor está defectuosa; El tablero de control está desconectado de la placa de conducción y el teclado; Los componentes internos del inversor están dañados.	Compruebe la potencia de entrada o el voltaje del bus; Vuelva a insertar el cable de 8 y 34 núcleos; Buscar servicios de fábrica;
2	Encender la pantalla FZKJ	Mal contacto entre el consejo de administración y el consejo de control; El dispositivo correspondiente en el tablero de control está dañado; El motor o la línea del motor se cortocircuita a tierra / La falla Hall o el voltaje de la red son demasiado bajos;	Vuelva a insertar el cable de 8 y 34 núcleos; Buscar servicios de fábrica;
3	Alarma de encendido " Err23"	El motor o la línea de salida se cortocircuita a tierra; El inversor está dañado;	Use un agitador para medir el aislamiento del motor y la línea de salida; buscar servicio de fábrica;
4	El inversor de encendido es normal y muestra "FZKJ" después de ejecutarse y se detiene inmediatamente.	El ventilador está dañado o bloqueado; El cableado del terminal de control periférico tiene un cortocircuito; Los componentes internos del inversor están dañados.	Reemplace el ventilador; Eliminar fallas de cortocircuito externo; Busqueservicios de fábrica;
5	Error de sobrecalentamiento del módulo Err14 notificado con frecuencia	El ajuste de frecuencia portadora es demasiado alto. El ventilador está dañado o el conducto de aire está bloqueado. Daños en el dispositivo interno del inversor	Reducir la frecuencia portadora (P0-15). Reemplace el ventilador y limpie el conducto de aire. Busque fábrica para reemplazar.

6	El motor no gira después de que el inversor está funcionando.	Motor y línea de motor; Error de ajuste del parámetro del inversor (parámetro del motor); Mal contacto entre la placa del conductor y la placa de control;	Reconfirme la conexión entre el inversor y el motor; Reemplace el motor o elimine problemas mecánicos; Compruebe y restablezca los parámetros del motor;
7	El terminal de entrada no es válido.	La configuración del parámetro es incorrecta; Error de señal externa; Falla de la placa de control;	Compruebe y restablezca los parámetros del grupo P4; Vuelva a conectar la línea de señal externa; Buscar servicios de fábrica;
8	Cuando se controla el vector de bucle cerrado, la velocidad del motor no se puede aumentar.	Error del codificador; El codificador está conectado a la línea incorrecta o tiene un contacto deficiente; Falla de la tarjeta PG o de la placa de unidad;	Reemplace la rueda de códigos y vuelva a confirmar el cableado; reemplazar la tarjeta PG; Buscar servicio;
9	El inversor informa con frecuencia sobre fallas de corriente y sobre voltaje.	La configuración del parámetro del motor es incorrecta; El tiempo de aceleración y desaceleración no es adecuado Fluctuaciones de carga;	Restablecer los parámetros del motor o la puesta a punto del motor; Establecer el tiempo de aceleración y desaceleración apropiado; Buscar servicios de fábrica;
10	Encienda (o ejecute) para informar de Err17	El contactor de arranque suave no se siente atraído; Phase pérdida de la fuente de alimentación de entrada trifásica;	Compruebe si el cable del contactor está suelto; Compruebe si el contactor está defectuoso; Compruebe si la fuente de alimentación de 24V del contactor es normal. ;
11	Encender la pantalla BBBBB	El dispositivo correspondiente en el tablero de control está dañado;	Reemplace el panel de control;

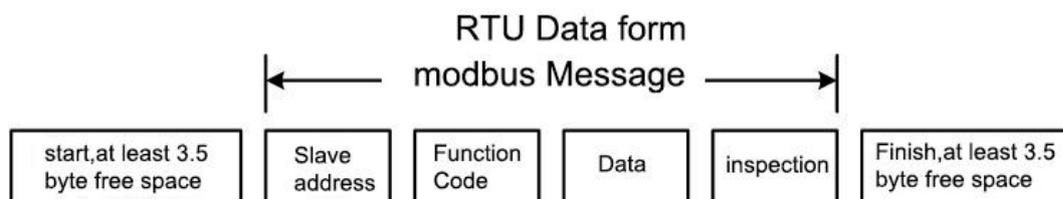
Comunicación Modbus MAX500

Max500 adopta el protocolo de comunicación estándar internacional Modbus y admite la comunicación maestro-esclavo en formato RTU. Los usuarios pueden realizar un control centralizado a través de PC/PLC, pantalla y otras computadoras superiores (configuración de comandos de control del inversor, frecuencia de operación, modificación de parámetros de código de función relacionados, monitoreo del estado de funcionamiento del inversor e información de fallas, etc.) para cumplir con los requisitos específicos de la aplicación.

一、 Reglas de escritura y lectura de dirección de parámetros de código de función y estructura de trama de comunicación

1. Estructura del marco de comunicación

El formato de datos de comunicación del protocolo Modbus del inversor es el modo RTU (unidad terminal remota)



Estructura estándar del marco RTU:

Encabezado de cuadro INICIO	Inactivo con más de 3,5 caracteres de tiempo de transmisión
Dirección de esclavo ADR	Rango de direcciones postales: 1 ~ 247;
Código de comando CMD	03: leer parámetros esclavos; 06: escribir parámetros esclavos
Dirección de código de función H	La dirección del parámetro interno del inversor se expresa en hexadecimal; se divide en tipo de código de función y tipo de código que no es de función (como parámetros de estado en ejecución,
Dirección de código de función L	Ejecutar comandos, etc.) parámetros, etc., consulte la definición de dirección; al transmitir, el byte alto es el primero y el byte bajo es el último.
Número de códigos de función H	
Número de códigos de función L	El número de códigos de función leídos en este marco, si es 1, significa leer 1 código de función. Al transmitir, byte alto primero, byte bajo
Datos H	En la espalda.
Datos L	
CRC CHK bit bajo	Los datos de respuesta, o los datos a escribir, se transmiten con el byte alto primero y el byte bajo al final.
Bit alto CRC CHK	

FINAL	Valor de detección: valor de comprobación CRC16. Al transmitir, el byte bajo está a frente y el byte alto está atrás. Para conocer el método de cálculo, consulte la calibración CRC en esta sección.
-------	---

1. Reglas de lectura y escritura de la dirección del parámetro del código de función

Utilice el número de grupo de códigos de función y la etiqueta como regla de expresión de dirección de parámetro:

Byte alto: F0~FF (grupo P), A0~AF (grupo A), 70~7F (grupo U); byte bajo: 00~FF

como:

Parámetro de función P0-16, su dirección de comunicación es F010H, donde F0H representa el parámetro de función del grupo P0, 10H representa el formato de datos hexadecimal del número de serie 16 del código de función en el grupo de funciones

Parámetro de función AC-08, su dirección de comunicación es AC08, donde ACH representa el parámetro de función del grupo AC, 08H representa el número de serie del código de función en el grupo de funciones 8 formato de datos hexadecimales

Nota: Grupo PF: no puede leer los parámetros ni cambiar los parámetros; Grupo U: solo puede leer y no puede cambiar los parámetros.

Algunos parámetros no se pueden cambiar cuando el inversor está en funcionamiento; algunos parámetros no se pueden cambiar sin importar en qué estado se encuentre el inversor; para cambiar los parámetros del código de función, preste atención al rango de parámetros, la unidad y las instrucciones relacionadas.

Número de grupo de código de función	Dirección de acceso a la correspondencia	Comunicación para modificar el código de función en RAM
P0~PE group	0xF000 ~ 0xFEFF	0x0000 ~ 0x0EFF
A0 ~ AC group	0xA000 ~ 0xACFF	0x4000 ~ 0x4CFF
U0 group	0x7000 ~ 0x70FF	

Tenga en cuenta que debido a que la EEPROM se almacena con frecuencia, reducirá la vida útil de la EEPROM. Por lo tanto, algunos códigos de función no necesitan almacenarse en el modo de comunicación, solo cambie el valor en la RAM: si es un parámetro del grupo P, para lograr esta función, se puede realizar siempre que el bit alto F de la dirección del código de función se convierte en 0.

Si es un parámetro del grupo A, para realizar esta función, se puede realizar cambiando el bit alto A de la dirección del código de función a 4; la dirección del código de función correspondiente se expresa de la siguiente manera: Byte alto: 00~0F (grupo P), 40~4F (grupo A) Byte bajo: 00~FF

Por ejemplo: el código de función P3-12 no está almacenado en EEPROM, la dirección se expresa como 030C; el código de función A0-05 no está almacenado en EEPROM y la dirección se expresa como 4005; esta dirección significa que solo se puede escribir RAM, no leer, leer, es una dirección no válida. Para todos los parámetros, el código de comando 07 también se puede utilizar para realizar esta función.

Descripción de la dirección de función y parámetros del inversor

1. Descripción del parámetro de comunicación del grupo Pd

Pd-00	Tasa de baudios	Valor de fábrica	5005
	Rango de ajuste	Lugar de uno: tasa de baudios de MODUBS (por encima del lugar de uno se omite)0: 300BPS 5: 9600BPS 1: 600BPS 6: 19200BPS 2: 1200BPS 7: 38400BPS 3: 2400BPS 8: 57600BPS 4: 4800BPS 9: 115200BPS	

Este parámetro se utiliza para establecer la tasa de transmisión de datos entre la computadora host y el inversor. Tenga en cuenta que la velocidad en baudios establecida por la computadora host y el inversor debe ser la misma, de lo contrario, la comunicación no se puede llevar a cabo.

Pd-01	Formato de datos	Valor de fábrica	0
	Rango de ajuste	0: Sin paridad: formato de datos <8, N, 1> 1: Inspección uniforme: formato de datos <8, E, 1> 2: Paridad impar: formato de datos <8, O, 1> 3: Sin comprobación: formato de datos <8, N, 2>	

El formato de datos establecido por la computadora host y el inversor debe ser consistente, de lo contrario, la comunicación no se puede llevar a cabo.

Pd-02	Dirección local	Valor de fábrica	1
	Rango de ajuste	1 ~ 2 4 7	

La dirección de esta máquina es única (excepto la dirección de transmisión), que es la base para realizar la comunicación punto a punto entre la computadora host y el inversor.

Pd-03	Retardo de respuesta	Valor de fábrica	2ms
	Rango de ajuste	0~20ms	

Retardo de respuesta: Se refiere al tiempo intermedio desde el final de la recepción de datos del inversor hasta el envío de datos a la computadora superior. Si la demora de respuesta es menor que el tiempo de procesamiento del sistema, la demora de respuesta está sujeta al tiempo de procesamiento del sistema. Si la demora de respuesta es más larga que el tiempo de procesamiento del sistema, el sistema esperará después de procesar los datos hasta que expire el tiempo de demora de respuesta antes de ir a la computadora superior. Enviar datos.

Pd-04	Tiempo de espera de comunicación	Valor de fábrica	de 0.0 s
	Rango de ajuste	0.0 s (invalid) 0.1~60.0s	

MODBUS, ProPibus-DP, CANopen eficiente

Cuando el código de función se establece en 0,0 s, el parámetro de tiempo de espera de comunicación no es válido.

Cuando el código de función se establece en un valor válido, si el intervalo entre una comunicación y la siguiente comunicación excede el tiempo de espera de comunicación, el sistema informará un error de falla de comunicación (Err16). En circunstancias normales, se establece como inválido. Si configura este parámetro en un sistema de comunicación continua, puede monitorear el estado de la comunicación.

Pd-05	Selección de protocolo de comunicación	Valor de fábrica	de 30
	Rango de ajuste	30: protocolo Modbus no estándar 31: protocolo Modbus estándar	

Pd-05=31: Seleccione el protocolo Modbus estándar.

Pd-05=30: Protocolo Modbus no estándar. Al leer el comando, el número de bytes devuelto por el esclavo es un byte más que el del protocolo Modbus estándar

Pd-06	Corriente de lectura de comunicación Resolución	Valor de fábrica	0
	Rango de ajuste	0: 0.01A 1: 0.1A	

Se utiliza para determinar la unidad de salida del valor actual cuando la comunicación lee la corriente de salida.

1. 1. Dirección descripción de otras funciones

a) a) Sección de parámetros de parada/funcionamiento

Dirección de parámetro	Descripción de parámetros	Dirección de parámetro	Descripción de parámetros
0X 1000	* Valor de configuración de comunicación (decimal) -10000~10000	0X 1011	retroalimentación PID
0X 1001	Frecuencia de operación	0X 1012	Pasos del PLC
0X 1002	Tensión de bus	0X 1013	PULSO frecuencia de pulso de entrada, unidad 0.01kHz
0X 1003	El voltaje de salida	0X 1014	Velocidad de retroalimentación, unidad 0.1Hz
... ..Vea el manual para más detalles			

El grupo de parámetros U0 y las direcciones relacionadas se pueden leer al monitorear el inversor.

Código de función	Nombre	Unidad más pequeña	Dirección de envío
U0-00	Frecuencia de funcionamiento (Hz)	0.01Hz	0X 7000
U0-01	Ajuste de frecuencia (Hz)	0.01Hz	0X 7001
U0-02	Tensión de bus (V)	0.1V	0X 7002
U0-03	Voltaje de salida (V)	1V	0X 7003
U0-04	Corriente de salida (A)	0.01A	0X 7004
U0-05	Potencia de salida (kW)	0.1kW	0X 7005
U0-06	Par de salida (%) Porcentaje del par nominal del motor	0.1%	0X 7006
U0-07	Estado de entrada X	1	0X 7007
U0-08	Estado de salida	1	0X 7008
U0-09	Tensión AI1 (V)	0.01V	0X 7009

U0-10	Tensión AI2 (V)	0.01V	0X 700A
U0-11	Tensión AI3 (V)	0.01V	0X 700B
.....Vea el manual para más detalles			

Aviso:

El valor de configuración de comunicación es el porcentaje del valor relativo, 10000 corresponde al 100,00 %, -10000 corresponde al -100,00 %. Para los datos de la dimensión de frecuencia, el porcentaje es relativo a la frecuencia máxima (P0-10); para los datos de dimensión de torque, el porcentaje es relativo a P2-10 (la configuración digital del límite superior de torque).

d) Comandos de control

Cuando se selecciona P0-02 (fuente de comando) como 2: control de comunicación, la computadora host puede controlar el inicio y la parada del inversor y otros comandos relacionados a través de la dirección de comunicación. Los comandos de control se definen de la siguiente manera:

Dirección de la palabra de comando	Función de comando
0X 2000	0001: Marcha adelante 0002: Marcha atrás 0003: avance lento 0004: avance lento 0005: Parada libre 0006: Desacelerar para parar 0007: restablecimiento de falla

b) Control de terminales de salida digital

Cuando la función del terminal de salida digital se selecciona como 20: control de comunicación, la computadora host puede realizar el control del terminal de salida digital del inversor a través de la dirección de comunicación, que se define de la siguiente manera:

Paso de control de terminal de salida digital dirección de noticias	Contenido del comando
0X 2001	BIT0: control de salida Y1 BIT1: control de salida Y3 BIT2: control de salida RELAY1 BIT3: control de salida RELAY2 BIT4: control de salida Y2

Salida analógica AO, AO2, control Y2 de salida de pulso de alta velocidad

Cuando la salida analógica AO, AO2, la función de salida Y2 de salida de pulso de alta velocidad se selecciona como 12: configuración de comunicación, la computadora superior puede realizar el control de la salida de pulso analógico y de alta velocidad del inversor a través de la dirección de comunicación, que se define como sigue:

Dirección de comunicación de control de salida		Contenido del comando
AO1	0X200 2	0~7FFF significa 0%~100%
AO2	0X 20 03	
Y2	0X 20 04	

c) Estado de funcionamiento del inversor

Quando la comunicación lee el estado de funcionamiento del inversor, la dirección de comunicación se fija en 3000H, y la computadora superior puede obtener la información del estado de funcionamiento actual del inversor mediante la lectura de los datos de la dirección, que se define de la siguiente manera:

Dirección de comunicación del estado de funcionamiento del inversor	Leer definición de palabra de estado
0X 3000	1: Marcha adelante 2: Marcha atrás 3: apagado

d) Inicialización de parámetros

Esta función debe utilizarse cuando sea necesario realizar la operación de inicialización de parámetros del inversor a través de la computadora superior.

Si PP-00 (contraseña de usuario) no es 0, primero debe verificar la contraseña a través de la comunicación. Después de pasar la verificación, la computadora superior inicializará los parámetros dentro de los 30 segundos.

Dirección de contraseña	Ingrese el contenido de la contraseña
1F00	*****

La dirección de comunicación para la verificación de la contraseña del usuario es 1F00H. Escriba la contraseña de usuario correcta directamente en esta dirección para completar la verificación de la contraseña.

La dirección de comunicación para la inicialización de parámetros es 1F01H y su contenido de datos se define de la siguiente manera:

Dirección de comunicación de inicialización de parámetros	Función de comando
0X 1F01	1: Restaurar parámetros de fábrica 2: registrar claramente la información 4: restaurar los parámetros de copia de seguridad del usuario 501: hacer una copia de seguridad de los parámetros actuales del usuario

e) Descripción de la falla del inversor:

falla del inversor	falla del inversor
0x8000	0000: Sin falla 0015: Lectura y escritura anormal de parámetros 0001: reservado 0016: fallo de hardware del inversor 0002: Acelerando sobre corriente 0017: Fallo de cortocircuito del motor a tierra 0003: Deceleración sobre corriente 0018: Reservado speed over current 0019: reserved 0005: Acelerando sobre voltaje 001A: Tiempo de funcionamiento alcanzado 0006: Deceleración por sobretensión 001B: Fallo 1 definido por el usuario 0007: Sobretensión de velocidad constante 001C: Fallo 2 definido por el usuario 0008: fallo de sobrecarga de la resistencia de búfer 001D: tiempo de encendido alcanzado 0009: Fallo de subtensión 001E: Caída de carga 000A: sobrecarga del inversor 001F: pérdida de retroalimentación PID durante la operación 000B: sobrecarga del motor 0028: falla de tiempo extra de límite rápido de corriente 000C: Pérdida de fase de entrada 0029: Fallo del motor de conmutación durante el funcionamiento 000D: Pérdida de fase de salida 002A: La desviación de velocidad es demasiado grande 000E: Sobrecalentamiento del módulo 002B: Sobrevelocidad del motor 000F: Fallo externo 002D: Sobrecalentamiento del motor

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
P0-00	Configuración de tipo GP	61440	F000
P0-01	Selección del modo de control de velocidad	61441	F001
P0-02	Ejecutar selección de fuente de comando	61442	F002
P0-03	Selección de fuente de frecuencia principal X	61443	F003
P0-04	Selección de fuente de frecuencia auxiliar Y	61444	F004
P0-05	Fuente de frecuencia auxiliar Y selección de rango al superponer	61445	F005
P0-06	Fuente de frecuencia auxiliar Rango Y cuando se superpone	61446	F006
P0-07	Selección de superposición de fuente de frecuencia	61447	F007
P0-08	Frecuencia preestablecida	61448	F008
P0-09	Selección de la dirección de carrera	61449	F009
P0-10	frecuencia máxima	61450	F00A
P0-11	fuentes de frecuencia límite superior	61451	F00B
P0-12	frecuencia límite superior	61452	F00C
P0-13	Compensación de frecuencia límite superior	61453	F00D
P0-14	baja frecuencia	61454	F00E
P0-15	Frecuencia de carga	61455	F00F
P0-16	La frecuencia portadora se ajusta con la temperatura.	61456	F010
P0-17	Tiempo de aceleración 0	61457	F011
P0-18	Tiempo de deceleración 0	61458	F012
P0-19	Unidad de tiempo de aceleración y desaceleración	61459	F013
P0-21	Frecuencia de compensación de fuente de frecuencia auxiliar cuando se superpone	61461	F015
P0-22	Resolución de comando de frecuencia	61462	F016
P0-23	Selección de memoria de parada de frecuencia de ajuste digital	61463	F017
P0-24	Selección del grupo de parámetros del motor	61464	F018
P0-25	Frecuencia de referencia del tiempo de aceleración y desaceleración	61465	F019
P0-26	Comando de frecuencia de tiempo de ejecución Referencia ARRIBA/ABAJO	61466	F01A
P0-27	Fuente de frecuencia del paquete de fuente de comando	61467	F01B
P0-28	Selección del protocolo de comunicación serie	61468	F01C
P1-00	Selección del tipo de motor	61696	F100
P1-01	Potencia nominal del motor	61697	F101
P1-02	Tensión nominal del motor	61698	F102
P1-03	Corriente nominal del motor	61699	F103
P1-04	Frecuencia nominal del motor	61700	F104
P1-05	Velocidad nominal del motor	61701	F105
P1-06	Resistencia del estator del motor asíncrono	61702	F106
P1-07	Resistencia del rotor del motor asíncrono	61703	F107

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
P1-08	Inductancia de fuga de motor asíncrono	61704	F108
P1-09	Inductancia mutua del motor asíncrono	61705	F109
P1-10	Corriente sin carga del motor asíncrono	61706	F10A
P1-27	Número de líneas de codificador	61723	F11B
P1-28	Tipo de codificador	61724	F11C
P1-29	reserva	61725	F11D
P1-30	ABZ Codificador incremental AB Secuencia de fases	61726	F11E
P1-31	Ángulo de montaje del codificador	61727	F11F
P1-32	Codificador UVW Secuencia de fase UVW	61728	F120
P1-33	Ángulo de desplazamiento del codificador UVW	61729	F121
P1-34	Número de pares de polos del resolver	61730	F122
P1-36	Tiempo de detección de desconexión de PG de realimentación de velocidad	61731	F123
P1-37	Selección de autoaprendizaje motor	61733	F125
P2-00	Ganancia proporcional 1 del lazo de velocidad	61952	F200
P2-01	Tiempo integral de lazo de velocidad 1	61953	F201
P2-02	frecuencia de conmutación 1	61954	F202
P2-03	Ganancia proporcional 2 del lazo de velocidad	61955	F203
P2-04	Tiempo integral de lazo de velocidad 2	61956	F204
P2-05	frecuencia de conmutación 2	61957	F205
P2-06	Ganancia de deslizamiento de control vectorial	61958	F206
P2-07	Tiempo de filtro de realimentación de velocidad SVC	61959	F207
P2-08	Ganancia de sobreexcitación de control vectorial	61960	F208
P2-09	Fuente de límite superior de par en modo de control de velocidad	61961	F209
P2-10	Ajuste digital del límite superior de par en el modo de control de velocidad	61962	F20A
P2-11	reserva	61963	F20B
P2-12	reserva	61964	F20C
P2-13	Ganancia proporcional de ajuste de excitación	61965	F20D
P2-14	Ganancia integral de ajuste de excitación	61966	F20E
P2-15	Ganancia proporcional de ajuste de par	61967	F20F
P2-16	Ganancia integral de ajuste de par	61968	F210
P2-17	Propiedades integrales de bucle de velocidad	61969	F211
P2-20	Coefficiente de voltaje de salida	61972	F214
P2-21	Coefficiente de par máximo en el área de debilitamiento de campo	61973	F215
P2-22	reserva	61974	F216
P3-00	Configuración de la curva V/F	62208	F300
P3-01	refuerzo de par	62209	F301
P3-02	Frecuencia de corte del refuerzo de par	62210	F302

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
P3-03	Frecuencia V/F multipunto Punto 1	62211	F303
P3-04	Tensión multipunto V/F Punto 1	62212	F304
P3-05	Punto 2 de frecuencia V/F multipunto	62213	F305
P3-06	Punto 2 de tensión V/F multipunto	62214	F306
P3-07	Punto 3 de frecuencia V/F multipunto	62215	F307
P3-08	Tensión multipunto V/F Punto 3	62216	F308
P3-09	Ganancia de compensación de deslizamiento V/F	62217	F309
P3-10	Ganancia de sobreexcitación V/F	62218	F30A
P3-11	Ganancia de supresión de oscilaciones V/F	62219	F30B
P3-12	reserva	62220	F30C
P3-13	Fuente de tensión separada V/F	62221	F30D
P3-14	Ajuste digital de tensión para separación V/F	62222	F30E
P3-15	Tiempo de aceleración de tensión para separación V/F	62223	F30F
P3-16	Tiempo de desaceleración de tensión para separación V/F	62224	F310
P3-17	Separación V/F y selección del modo de parada	62225	F311
P3-18	Corriente de acción de bloqueo de sobrecorriente	62226	F312
P3-19	Habilitación de supresión de bloqueo por sobrecorriente	62227	F313
P3-20	Ganancia de supresión de bloqueo por sobrecorriente	62228	F314
P3-21	Coefficiente de compensación de corriente de acción de parada de sobrecorriente de doble velocidad	62229	F315
P3-22	Voltaje de acción de bloqueo por sobretensión	62230	F316
P3-23	Habilitación de bloqueo por sobretensión	62231	F317
P3-24	Ganancia de frecuencia de supresión de bloqueo por	62232	F318
P3-25	Ganancia de voltaje de supresión de bloqueo por	62233	F319
P3-26	Límite máximo de frecuencia ascendente de bloqueo por	62234	F31A
P3-27	Constante de tiempo de compensación de deslizamiento	62235	F31B
P3-34	Selección del modo de suministro de agua	62242	F322
P3-35	Rango de manómetro	62243	F323
P3-36	presión objetivo	62244	F324
P3-37	Frecuencia de sueño	62245	F325
P3-38	retraso del sueño	62246	F326
P3-39	despierta el estrés	62247	F327
P3-40	Retardo de despertar	62248	F328
P4-00	Selección de función del terminal X1	62464	F400
P4-01	Selección de función del terminal X2	62465	F401
P4-02	Selección de función del terminal X3	62466	F402
P4-03	Selección de función del terminal X4	62467	F403
P4-04	Selección de función del terminal X5	62468	F404
P4-05	Selección de función del terminal X6	62469	F405

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
P4-06	Selección de función del terminal X7	62470	F406
P4-07	Selección de función del terminal X8	62471	F407
P4-08	Selección de función del terminal X9	62472	F408
P4-09	Selección de función del terminal X10	62473	F409
P4-10	X tiempo de filtrado	62474	F40A
P4-11	Método de comando de terminal	62475	F40B
P4-12	Tasa de cambio de terminal ARRIBA/ABAJO	62476	F40C
P4-13	Curva AI 1 entrada mínima	62477	F40D
P4-14	Ajuste correspondiente de la entrada mínima de la curva AI 1	62478	F40E
P4-15	Curva AI 1 entrada máxima	62479	F40F
P4-16	Configuración correspondiente de la entrada máxima de la curva AI 1	62480	F410
P4-17	tiempo de filtro AI1	62481	F411
P4-18	Entrada mínima de curva AI 2	62482	F412
P4-19	Configuración correspondiente de la entrada mínima de la curva AI 2	62483	F413
P4-20	Entrada máxima de curva AI 2	62484	F414
P4-21	Configuración correspondiente de la entrada máxima de la curva AI 2	62485	F415
P4-22	tiempo de filtro AI2	62486	F416
P4-23	Entrada mínima de la curva AI 3	62487	F417
P4-24	Configuración correspondiente de la entrada mínima de la curva AI 3	62488	F418
P4-25	Curva AI 3 entrada máxima	62489	F419
P4-26	Configuración correspondiente de la entrada máxima de la curva AI 3	62490	F41A
P4-27	Tiempo de filtro del potenciómetro del teclado	62491	F41B
P4-28	Entrada mínima de PULSO	62492	F41C
P4-29	Ajuste correspondiente de entrada mínima de PULSO	62493	F41D
P4-30	Entrada máxima de PULSO	62494	F41E
P4-31	Configuración de entrada máxima de PULSO	62495	F41F
P4-32	tiempo de filtro de pulso	62496	F420
P4-33	Selección de curva de IA	62497	F421
P4-34	AI por debajo de la selección de configuración de entrada mínima	62498	F422
P4-35	Tiempo de retardo X1	62499	F423
P4-36	Tiempo de retardo X2	62500	F424
P4-37	Tiempo de retardo X3	62501	F425
P4-38	Selección de modo de terminal X 1	62502	F426
P4-39	Selección de modo de terminal X 2	62503	F427

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
P5-00	Selección del modo de salida del terminal Y2	62720	F500
P5-01	Selección de función de salida de interruptor Y2	62721	F501
P5-02	Selección de función del relé 1 (placa de control) (ROA/ROB/ROC)	62722	F502
P5-03	Selección función relé 2 (tarjeta de expansión) (ROA2/ROC2)	62723	F503
P5-04	Selección de función de salida Y1	62724	F504
P5-05	Tarjeta de expansión Selección de salida Y3	62725	F505
P5-06	Selección de función de salida de pulsos Y2	62726	F506
P5-07	Selección de función de salida AO1	62727	F507
P5-08	Selección de la función de salida de la tarjeta de expansión AO2	62728	F508
P5-09	Frecuencia máxima de salida de pulsos Y2	62729	F509
P5-10	Coeficiente de polarización cero de AO	62730	F50A
P5-11	ganancia de OA	62731	F50B
P5-12	Tarjeta de expansión Coeficiente de compensación cero	62732	F50C
P5-13	Tarjeta de expansión Ganancia AO2	62733	F50D
P5-17	Tiempo de retardo de salida del interruptor Y2	62736	F510
P5-18	Tiempo de retardo de salida de relé	62737	F511
P5-19	Tiempo de retardo de la salida del relé 2	62739	F513
P5-20	DO tiempo de retardo de salida	62740	F514
P5-21	Tiempo de retardo de salida DO2	62741	F515
P5-22	Selección de estado válido del terminal de salida	62742	F516
P6-00	método de inicio	62976	F600
P6-01	Método de seguimiento de velocidad	62977	F601
P6-02	Velocidad de seguimiento de velocidad	62978	F602
P6-03	Frecuencia de inicio	62979	F603
P6-04	Tiempo de retención de frecuencia de inicio	62980	F604
P6-05	Inicio Corriente de frenado CC / corriente de	62981	F605
P6-06	Inicio Tiempo de frenado DC / tiempo de preexcitación	62982	F606
P6-07	Método de aceleración y desaceleración	62983	F607
P6-08	La relación de tiempo del comienzo de la curva S	62984	F608
P6-09	La relación de tiempo del final de la curva S	62985	F609
P6-10	modo de parada	62986	F60A
P6-11	Frecuencia de arranque del frenado de CC en la parada	62987	F60B
P6-12	Tiempo de espera del frenado de CC en la parada	62988	F60C
P6-13	Detener la corriente de frenado de CC	62989	F60D
P6-14	Tiempo de frenado de CC en la parada	62990	F60E
P6-15	uso de frenos	62991	F60F
P6-16	reserva	62992	F610
P6-17	reserva	62993	F611

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
P6-18	Corriente de seguimiento de velocidad	62994	F612
P6-19	reserva	62995	F613
P6-20	reserva	62996	F614
P6-21	Tiempo de desmagnetización	62997	F615
P6-23	Función AVR	62999	F617
P6-24	Valor de corriente de supresión de sobreexcitación	63000	F618
P6-25	Ganancia de sobreexcitación	63001	F619
P7-01	Selección de función de la tecla JOG/REV	63233	F701
P7-02	Función de tecla STOP/RESET	63234	F702
P7-03	Parámetro de visualización LED en funcionamiento 1	63235	F703
P7-04	Parámetro de visualización LED en funcionamiento 2	63236	F704
P7-05	Parámetros de visualización de parada de LED	63237	F705
P7-06	Factor de visualización de la velocidad de carga	63238	F706
P7-07	Temperatura del disipador de calor del módulo inversor	63239	F707
P7-08	identificación de producto	63240	F708
P7-09	tiempo de funcionamiento acumulado	63241	F709
P7-10	Número de versión de rendimiento	63242	F70A
P7-11	Número de versión de la característica	63243	F70B
P7-12	Visualización de la velocidad de carga decimales	63244	F70C
P7-13	Tiempo acumulado de encendido	63245	F70D
P7-14	Consumo de energía acumulativo	63246	F70E
P7-15	Rendimiento Número de versión de software temporal	63247	F70F
P7-16	Función Número de versión de software temporal	63248	F710
P8-00	Jog frecuencia de funcionamiento	63488	F800
P8-01	Jog tiempo de aceleración	63489	F801
P8-02	Tiempo de desaceleración manual	63490	F802
P8-03	Tiempo de aceleración 1	63491	F803
P8-04	Tiempo de desaceleración 1	63492	F804
P8-05	Tiempo de aceleración 2	63493	F805
P8-06	Tiempo de desaceleración 2	63494	F806
P8-07	Tiempo de aceleración 3	63495	F807
P8-08	Tiempo de desaceleración 3	63496	F808
P8-09	Frecuencia de salto 1	63497	F809
P8-10	Frecuencia de salto 2	63498	F80A
P8-11	Amplitud de frecuencia de salto	63499	F80B
P8-12	Tiempo muerto de avance y retroceso	63500	F80C
P8-13	Frecuencia inversa prohibida	63501	F80D
P8-14	La frecuencia establecida es más baja que el modo de operación de frecuencia de límite inferior	63502	F80E
P8-15	control de pandeo	63503	F80F

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
P8-16	Establecer el tiempo de llegada de encendido	63504	F810
P8-17	Establecer el tiempo de llegada de la operación	63505	F811
P8-18	Selección de protección de arranque	63506	F812
P8-19	Valor de detección de frecuencia (FDT1)	63507	F813
P8-20	Valor de histéresis de detección de frecuencia (FDT1)	63508	F814
P8-21	Ancho de detección de llegada de frecuencia	63509	F815
P8-22	Si la frecuencia de salto es válida durante la aceleración y la desaceleración	63510	F816
P8-25	El tiempo de aceleración 1 y el tiempo de aceleración 2 cambian los puntos de frecuencia	63513	F819
P8-26	El tiempo de desaceleración 1 y el tiempo de desaceleración 2 cambian los puntos de frecuencia	63514	F81A
P8-27	Prioridad de avance de terminal	63515	F81B
P8-28	Valor de detección de frecuencia (FDT2)	63516	F81C
P8-29	Frequency detection hysteresis value (FDT2)	63517	F81D
P8-30	Valor de detección de frecuencia de llegada arbitraria 1	63518	F81E
P8-31	Ancho de detección de frecuencia de llegada arbitraria 1	63519	F81F
P8-32	Valor de detección de frecuencia de llegada arbitraria 2	63520	F820
P8-33	Ancho de detección de frecuencia de llegada arbitraria 2	63521	F821
P8-34	Nivel de detección de corriente cero	63522	F822
P8-35	Tiempo de retardo de detección de corriente cero	63523	F823
P8-36	La corriente de salida excede el límite.	63524	F824
P8-37	Tiempo de retardo de detección de exceso de corriente de salida	63525	F825
P8-38	Corriente de llegada arbitraria 1	63526	F826
P8-39	Corriente de llegada arbitraria 1 ancho	63527	F827
P8-40	Corriente de llegada arbitraria 2	63528	F828
P8-41	Corriente de llegada arbitraria 2 ancho	63529	F829
P8-42	Selección de la función de temporización	63530	F82A
P8-43	Selección de tiempo de ejecución de temporización	63531	F82B
P8-44	Tiempo de ejecución de tiempo	63532	F82C
P8-45	Límite inferior del valor de protección de tensión de entrada AI1	63533	F82D
P8-46	Límite superior del valor de protección de tensión de entrada AI1	63534	F82E
P8-47	Temperatura del módulo alcanzada	63535	F82F
P8-48	Control del ventilador de refrigeración	63536	F830
P8-49	frecuencia de despertar	63537	F831
P8-50	Tiempo de retraso para despertar	63538	F832
P8-51	Frecuencia de sueño	63539	F833
P8-52	tiempo de retraso del sueño	63540	F834

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
P8-53	Configuración de la hora de llegada para esta operación	63541	F835
P8-54	Factor de corrección de potencia de salida	63542	F836
P9-00	Selección de protección de sobrecarga del motor	63744	F900
P9-01	Ganancia de protección de sobrecarga del motor	63745	F901
P9-02	Factor de advertencia de sobrecarga del motor	63746	F902
P9-03	Ganancia de bloqueo por sobretensión	63747	F903
P9-04	Voltaje de protección contra sobretensión	63748	F904
P9-05	Ganancia de supresión de bloqueo por sobrecorriente	63749	F905
P9-06	Corriente de acción de bloqueo de sobrecorriente	63750	F906
P9-07	Selección de protección contra cortocircuito de encendido a tierra	63751	F907
P9-08	Tensión de arranque de acción de la unidad de frenado	63752	F908
P9-09	Tiempos de reinicio automático de fallas	63753	F909
P9-10	Selección de acción DO de falla durante el restablecimiento automático de falla	63754	F90A
P9-11	Tiempo de intervalo de restablecimiento automático de fallas	63755	F90B
P9-12	Selección de protección de pérdida de fase de entrada \ arranque del contactor	63756	F90C
P9-13	Selección de protección de pérdida de fase de salida	63757	F90D
P9-14	Tipo de primer fallo	63758	F90E
P9-15	Segundo tipo de falla	63759	F90F
P9-16	Tercer tipo de falla (más reciente)	63760	F910
P9-17	3ra frecuencia de falla (más reciente)	63761	F911
P9-18	Corriente en la tercera falla (la más reciente)	63762	F912
P9-19	Voltaje de bus en la tercera falla (la más reciente)	63763	F913
P9-20	Estado del terminal de entrada en el tercer (último) fallo	63764	F914
P9-21	Estado del terminal de salida en el tercer (último) fallo	63765	F915
P9-22	Estado del inversor en la tercera falla (más reciente)	63766	F916
P9-23	Tiempo de encendido en la tercera falla (más reciente)	63767	F917
P9-24	3er tiempo de falla (más reciente)	63768	F918
P9-27	Frecuencia en el segundo fallo	63771	F91B
P9-28	Corriente en la segunda falla	63772	F91C
P9-29	Tensión de bus en la segunda falta	63773	F91D
P9-30	Estado del terminal de entrada en la segunda falla	63774	F91E
P9-31	Estado del terminal de salida en la segunda falla	63775	F91F
P9-32	Estado del inversor en la segunda falla	63776	F920
P9-33	Tiempo de encendido en la segunda falla	63777	F921
P9-34	Tiempo de operación en la segunda falla	63778	F922
P9-37	Frecuencia en el primer fallo	63781	F925

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
P9-38	Corriente en la primera falla	63782	F926
P9-39	Voltaje de bus en la primera falla	63783	F927
P9-40	Estado del terminal de entrada en el primer fallo	63784	F928
P9-41	Estado del terminal de salida en el primer fallo	63785	F929
P9-42	Estado del inversor en el primer fallo	63786	F92A
P9-43	Tiempo de encendido en la primera falla	63787	F92B
P9-44	Tiempo de actividad en el primer fallo	63788	F92C
P9-47	Selección de acción de protección contra fallas 1	63791	F92F
P9-48	Selección de acción de protección contra fallas 2	63792	F930
P9-49	Selección de acción de protección contra fallas 3	63793	F931
P9-50	Selección de acción de protección contra fallas 4	63794	F932
P9-54	Continuar ejecutando la selección de frecuencia en caso de falla	63798	F936
P9-55	Frecuencia de respaldo anormal	63799	F937
P9-56	Tipo de sensor de temperatura del motor	63800	F938
P9-57	Umbral de protección contra sobrecalentamiento del	63801	F939
P9-58	Umbral de prealarma de sobrecalentamiento del motor	63802	F93A
P9-59	Selección de función de parada instantánea sin parada	63803	F93B
P9-60	Voltaje de juicio de suspensión de acción de interrupción de energía instantánea	63804	F93C
P9-61	Fallo de energía instantáneo y tiempo de juicio de recuperación de voltaje continuo	63805	F93D
P9-62	Parada instantánea y acción continua para juzgar el voltaje.	63806	F93E
P9-63	Opción de protección contra caídas de carga	63807	F93F
P9-64	Nivel de detección de caída de carga	63808	F940
P9-65	Tiempo de detección de caída de carga	63809	F941
P9-67	Valor de detección de sobrevelocidad	63811	F943
P9-68	Tiempo de detección de sobrevelocidad	63812	F944
P9-69	Valor de detección de desviación de velocidad excesiva	63813	F945
P9-70	Tiempo de detección de desviación de velocidad excesiva	63814	F946
P9-71	Parada instantánea ganancia continua Kp	63815	F947
P9-72	Coeficiente integral Ki de parada momentánea y continua	63816	F948
P9-73	Tiempo de desaceleración de acción continua de parada instantánea	63817	F949
PA-00	PID fuente dada	64000	FA00
PA-01	valor PID dado	64001	FA01
PA-02	Fuente de retroalimentación PID	64002	FA02
PA-03	Dirección de acción PID	64003	FA03

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
PA-04	PID dado rango de retroalimentación	64004	FA04
PA-05	Ganancia proporcional Kp1	64005	FA05
PA-06	Tiempo de integración Ti1	64006	FA06
PA-07	Tiempo diferencial Td1	64007	FA07
PA-08	Frecuencia de corte inversa PID	64008	FA08
PA-09	Límite de desviación de PID	64009	FA09
PA-10	Limitador diferencial PID	64010	FA0A
PA-11	PID dado tiempo de cambio	64011	FA0B
PA-12	Tiempo de filtro de retroalimentación PID	64012	FA0C
PA-13	Tiempo de filtro de salida PID	64013	FA0D
PA-14	reserva	64014	FA0E
PA-15	Ganancia proporcional Kp2	64015	FA0F
PA-16	Tiempo de integración Ti2	64016	FA10
PA-17	Tiempo diferencial Td2	64017	FA11
PA-18	Condiciones de cambio de parámetro PID	64018	FA12
PA-19	Desviación de conmutación de parámetros PID 1	64019	FA13
PA-20	Desviación de conmutación de parámetros PID 2	64020	FA14
PA-21	Valor inicial PID	64021	FA15
PA-22	Tiempo de retención del valor inicial de PID	64022	FA16
PA-23	reserva	64023	FA17
PA-24	reserva	64024	FA18
PA-25	Propiedades integrales de PID	64025	FA19
PA-26	Valor de detección de pérdida de retroalimentación PID	64026	FA1A
PA-27	Tiempo de detección de pérdida de retroalimentación PID	64027	FA1B
PA-28	Operación de apagado de PID	64028	FA1C
Pb-00	Método de ajuste de frecuencia de oscilación	64256	FB00
Pb-01	Amplitud de oscilación	64257	FB01
Pb-02	Amplitud de frecuencia de patada	64258	FB02
Pb-03	Período de oscilación	64259	FB03
Pb-04	Tiempo de subida de la onda triangular oscilante	64260	FB04
Pb-05	establecer la longitud	64261	FB05
Pb-06	Longitud real	64262	FB06
Pb-07	pulsos por metro	64263	FB07
Pb-08	Establecer valor de conteo	64264	FB08
Pb-09	Especificar valor de conteo	64265	FB09
PC-00	Multi-velocidad 0	64512	FC00
PC-01	Multi-velocidad 1	64513	FC01
PC-02	Multi-velocidad 2	64514	FC02
PC-03	Multi-velocidad 3	64515	FC03
PC-04	Multi-velocidad 4	64516	FC04

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
PC-05	Multi-velocidad 5	64517	FC05
PC-06	Multi-velocidad 6	64518	FC06
PC-07	Multi-velocidad 7	64519	FC07
PC-08	Multi-velocidad 8	64520	FC08
PC-09	Multi-velocidad 9	64521	FC09
PC-10	Multi-velocidad 10	64522	FC0A
PC-11	Multi-velocidad 11	64523	FC0B
PC-12	Multi-velocidad 12	64524	FC0C
PC-13	Multi-velocidad 13	64525	FC0D
PC-14	Multi-velocidad 14	64526	FC0E
PC-15	Multivelocidad 15	64527	FC0F
PC-16	Modo de operación de PLC simple	64528	FC10
PC-17	Selección simple de memoria de apagado del PLC	64529	FC11
PC-18	Tiempo de ejecución de la sección 0 del PLC simple	64530	FC12
PC-19	Selección simple del tiempo de aceleración/deceleración del segmento 0 del PLC	64531	FC13
PC-20	Tiempo de ejecución de la primera etapa del PLC simple	64532	FC14
PC-21	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 1 del PLC	64533	FC15
PC-22	Tiempo de funcionamiento de la segunda etapa del PLC simple	64534	FC16
PC-23	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la segunda etapa del PLC	64535	FC17
PC-24	Tiempo de ejecución de la sección 3 del PLC simple	64536	FC18
PC-25	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 3 del PLC	64537	FC19
PC-26	Tiempo de ejecución de la cuarta etapa del PLC simple	64538	FC1A
PC-27	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 4 del PLC	64539	FC1B
PC-28	Tiempo de ejecución de la sección 5 del PLC simple	64540	FC1C
PC-29	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración del paso 5 del PLC	64541	FC1D

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
PC-30	PLC simple Sección 6 Tiempo de funcionamiento	64542	FC1E
PC-31	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la etapa 6 del PLC	64543	FC1F
PC-32	PLC simple Sección 7 Tiempo de funcionamiento	64544	FC20
PC-33	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la sección 7 del PLC	64545	FC21
PC-34	PLC simple Sección 8 Tiempo de funcionamiento	64546	FC22
PC-35	Selección del tiempo de aceleración/desaceleración de la sección 8 del PLC simple	64547	FC23
PC-36	PLC simple Sección 9 Tiempo de funcionamiento	64548	FC24
PC-37	Selección simple del tiempo de aceleración/desaceleración del segmento 9 del PLC	64549	FC25
PC-38	PLC simple Sección 10 Tiempo de funcionamiento	64550	FC26
PC-39	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la sección 10 del PLC	64551	FC27
PC-40	Tiempo de ejecución de la sección 11 del PLC simple	64552	FC28
PC-41	Selección del tiempo de aceleración y desaceleración de la sección 11 del PLC simple	64553	FC29
PC-42	Tiempo de ejecución de la sección 12 del PLC simple	64554	FC2A
PC-43	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la sección 12 del PLC	64555	FC2B
PC-44	PLC simple Sección 13 Tiempo de funcionamiento	64556	FC2C
PC-45	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la sección 13 del PLC	64557	FC2D
PC-46	Tiempo de ejecución de la sección 14 del PLC simple	64558	FC2E
PC-47	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la sección 14 del PLC	64559	FC2F
PC-48	Tiempo de ejecución de la sección 15 del PLC simple	64560	FC30
PC-49	Selección simple del tiempo de aceleración y desaceleración de la sección 15 del PLC	64561	FC31

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
PC-50	Unidad de tiempo de ejecución de PLC simple	64562	FC32
PC-51	Instrucción multisegmento 0 modo dado	64563	FC33
Pd-00	Tasa de baudios de comunicación	*	*
Pd-01	Formato de datos MODBUS (MODBUS válido)	*	*
Pd-02	dirección local	*	*
Pd-03	Retardo de respuesta MODBUS	*	*
Pd-04	Tiempo de espera de comunicación serie	*	*
Pd-05	MODBUS, formato de datos de comunicación ProPibus-DP	*	*
Pd-06	Comunicación leer resolución actual	*	*
Pd-08	Tiempo de detección de interrupción de comunicación ProPibus CANopen	*	*
PP-00	contraseña de usuario	*	*
PP-01	inicialización de parámetros	*	*
PP-02	Selección de visualización del grupo de parámetros de función	*	*
PP-03	Selección de visualización del grupo de parámetros de personalidad	*	*
PP-04	Atributo de modificación del código de función	*	*
A0-00	Selección del modo de control de velocidad/par	40960	A000
A0-01	Selección de fuente de ajuste de par en modo de control de par	40961	A001
A0-03	Ajuste digital de par en modo de control de par	40963	A003
A0-04	reserva	40964	A004
A0-05	Frecuencia máxima directa de control de par	40965	A005
A0-06	Frecuencia máxima inversa del control de par	40966	A006
A0-07	Tiempo de aceleración de par	40967	A007
A0-08	Tiempo de desaceleración de par	40968	A008
A5-00	Frecuencia límite superior de conmutación DPWM	42240	A500
A5-01	Método de modulación PWM	42241	A501
A5-02	Selección del modo de compensación de tiempo muerto	42242	A502
A5-03	Profundidad aleatoria de PWM	42243	A503
A5-04	Habilitar límite de corriente rápido	42244	A504
A5-05	reserva	42245	A505
A5-06	Ajuste del punto de subtensión	42246	A506
A5-07	reserva	42247	A507
A5-08	Ajuste de tiempo muerto	42248	A508
A5-09	Ajuste del punto de sobretensión	42249	A509
U0-00	Frecuencia de funcionamiento (Hz)	28672	7000
U0-01	Establecer frecuencia (Hz)	28673	7001

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
U0-02	Tensión de bus (V)	28674	7002
U0-03	Voltaje de salida (V)	28675	7003
U0-04	Corriente de salida (A)	28676	7004
U0-05	Potencia de salida (kW)	28677	7005
U0-06	Par de salida (%) Porcentaje del par nominal del motor	28678	7006
U0-07	Estado de entrada X	28679	7007
U0-08	estado de salida	28680	7008
U0-09	Tensión AI1 (V)	28681	7009
U0-10	Tensión AI2 (V)	28682	700A
U0-11	Tensión AI3 (V)	28683	700B
U0-12	valor de conteo	28684	700C
U0-13	valor de longitud	28685	700D
U0-14	Pantalla de velocidad de carga	28686	700E
U0-15	Configuración de PID	28687	700F
U0-16	retroalimentación PID	28688	7010
U0-17	Etapa del PLC	28689	7011
U0-18	PULSO Frecuencia de pulso de entrada (Hz)	28690	7012
U0-19	Velocidad de retroalimentación (Hz)	28691	7013
U0-20	tiempo de ejecución restante	28692	7014
U0-21	Tensión AI1 antes de la corrección	28693	7015
U0-22	AI2 Voltaje (V)/Corriente (mA) antes de la corrección	28694	7016
U0-23	Tensión AI3 antes de la corrección	28695	7017
U0-24	Linea de velocidad	28696	7018
U0-25	Hora de encendido actual	28697	7019
U0-26	tiempo de ejecución actual	28698	701A
U0-27	PULSO Frecuencia de pulso de entrada	28699	701B
U0-28	Configuración de comunicación	28700	701C
U0-29	Velocidad de retroalimentación del codificador	28701	701D
U0-30	Visualización de la frecuencia principal X	28702	701E
U0-31	Pantalla Y de frecuencia auxiliar	28703	701F
U0-32	Ver valor de dirección de memoria arbitraria	28704	7020
U0-34	Valor de temperatura del motor	28706	7022
U0-35	Par objetivo (%)	28707	7023
U0-36	Posición del resolver	28708	7024
U0-37	ángulo del factor de potencia	28709	7025
U0-38	ubicación ABZ	28710	7026
U0-39	Tensión objetivo de separación VP	28711	7027
U0-40	Tensión de salida dividida VP	28712	7028
U0-41	Visualización intuitiva del estado de entrada X	28713	7029
U0-42	Visualización intuitiva del estado de salida	28714	702A

Código de función	Descripción	Dirección de comunicación (decimal)	Dirección de comunicación (hexadecimal)
U0-43	Pantalla visual de estado de función X 1 (función 01-función 40)	28715	702B
U0-44	Pantalla visual de estado de función X 2 (función 41-función 80)	28716	702C
U0-45	detalles del accidente	28717	702D
U0-58	Contador de señal Z	28730	703A
U0-59	Establecer frecuencia (%)	28731	703B
U0-60	Frecuencia de operación (%)	28732	703C
U0-61	Estado del inversor	28733	703D
U0-62	Código de falla actual	28734	703E
U0-63	La comunicación punto a punto envía valores	28735	703F
U0-64	número de esclavos	28736	7040
U0-65	Límite superior de par	28737	7041

INOMAX

Build your trust of technology from China

SHENZHEN INOMAX TECHNOLOGY CO.LTD

Address: Ideal Science and Technology Park,
Guanlan Avenue, Longhua District, Shenzhen,
Guangdong, China

Tel: 0086-75521002258

Fax: 0086-75521002258

E-mail: info@inomaxtechnology.com

Websit: www.inomaxtechnology.com